

购买欧姆龙产品的客户须知

购买时的注意事项

承蒙对欧姆龙株式会社(以下简称“本公司”)产品的一贯厚爱和支持,藉此机会再次深表谢意。

在购买“本公司产品”之际,如果没有其他特别约定,无论客户从哪个经销商购买,都将适用本注意事项中记载的条件。请在充分了解这些注意事项基础上订购。

1. 定义

本注意事项中的术语定义如下。

- (1) “本公司产品”:“本公司”的FA系统机器、通用控制器、传感器、电子/结构部件。
- (2) “产品目录等”:与“本公司产品”有关的欧姆龙综合产品目录、FA系统设备综合产品目录、安全组件综合产品目录、电子/机构部件综合产品目录以及其他产品目录、规格书、使用说明书、操作指南等,包括以电子数据方式提供的资料。
- (3) “使用条件等”:在“产品目录等”资料中记载的“本公司产品”的使用条件、额定值、性能、动作环境、操作使用方法、使用时的注意事项、禁止事项以及其他事项。
- (4) “客户用途”:是指“本公司产品”的客户使用本产品的的方法,包括将“本公司产品”组装或运用到客户生产的部件、电子电路板、机器、设备或系统等产品中。
- (5) “适用性等”:在“客户用途”中“本公司产品”的(a)适用性、(b)动作、(c)不侵害第三方知识产权、(d)法规法令的遵守以及(e)满足各种规格标准。

2. 关于记载事项的注意事项

对“产品目录等”中的记载内容,请理解如下要点。

- (1) 额定值及性能值是在单项试验中分别在各条件下获得的值,并非保证在各额定值及性能值的综合条件下获得的值。
- (2) 所提供的参考数据仅作为参考,并非保证可在该范围内一直正常动作。
- (3) 应用示例仅作参考,“本公司”就“适用性等”不做保证。
- (4) 如果因改进或本公司原因等,本公司可能会停止“本公司产品”的生产或变更“本公司产品”的规格。

3. 使用时的注意事项

选用及使用本公司产品时请理解如下要点。

- (1) 除了额定值、性能指标外,使用时还必须遵守“使用条件等”。
- (2) 客户必须自己负责确认“适用性等”,然后判断是否选用“本公司产品”。“本公司”对“适用性等”不做任何保证。
- (3) 对于“本公司产品”在客户的整个系统中的设计用途,必须由客户自己负责对是否已进行了适当配电、安装等进行事先确认。
- (4) 使用“本公司产品”时,客户必须采取如下措施:(i)相对额定值及性能指标,必须在留有裕量的前提下使用“本公司产品”,并采用冗余设计等安全设计(ii)所采用的安全设计必须确保即使“本公司产品”发生故障时也可将“客户用途”中的危险降到最小程度、(iii)构建随时提示使用者危险的完整安全体系、(iv)针对“本公司产品”及“客户用途”定期实施各项维护保养。
- (5) “本公司产品”是作为用于一般工业产品的通用产品而设计生产的。因此,不是为如下用途而设计生产的。如果客户将“本公司产品”用于这些用途,“本公司”关于“本公司产品”不做任何保证。
 - (a) 必须具备很高安全性的用途(例:核能控制设备、燃烧设备、航空/宇宙设备、铁路设备、升降设备、娱乐设备、医疗设备、安全装置、其他可能危及生命及人身安全的用途)
 - (b) 必须具备很高可靠性的用途(例:燃气、自来水、电力等供应系统、24小时连续运行系统、结算系统、以及其他处理权利、财产的用途等)
 - (c) 具有苛刻条件或严酷环境的用途(例:安装在室外的设备、会受到化学污染的设备、会受到电磁波影响的设备、会受到振动或冲击的设备等)
 - (d) “产品目录等”资料中未记载的条件或环境下的用途
- (6) 除了不适用于上述3.(5)(a)至(d)中记载的用途外,“本产品目录等资料中记载的产品”也不适用于汽车(含二轮车,以下同)。请勿配置到汽车上使用。关于汽车配置用产品,请咨询本公司销售人员。

4. 保修条件

“本公司产品”的保修条件如下。

- (1) 保修期限 自购买起1年。(但是,“产品目录等”资料中有明确说明时除外。)
- (2) 保修内容 对于发生故障的“本公司产品”,由“本公司”判断实施其中任一种保修方式。
 - (a) 在本公司的维修保养服务点对发生故障的“本公司产品”进行免费修理(但是对于电子、结构部件不提供维修服务。)
 - (b) 对发生故障的“本公司产品”免费提供同等数量的替代品
- (3) 非保修对象 当故障原因为如下任何一种情况时,不提供保修。
 - (a) 将“本公司产品”用于原本设计用途以外的用途
 - (b) 超过“使用条件等”范围的使用
 - (c) 违反本注意事项“3.使用时的注意事项”的使用
 - (d) 因非“本公司”进行的改装、修理导致故障时
 - (e) 因非“本公司”出品的软件导致故障时
 - (f) 按照从“本公司”出货时的科学、技术水平无法预见的原因
 - (g) 上述以外,“本公司”或“本公司产品”以外的原因(包括天灾等不可抗力)

5. 责任限度

本注意事项中记载的保修是关于“本公司产品”的全部保证。对于产生的与“本公司产品”有关的损害,“本公司”及“本公司产品”的经销商不负任何责任。本书的信息已仔细核对并认为是准确的,但是对于文字,印刷和核对错误或疏忽不承担任何责任。

6. 出口管理

将“本公司产品”或技术资料出口或向国外提供时,遵守中国及有关各国关于安全保障进出口管理方面的法律、法规的同时,理解防止扩散大规模杀伤性武器和防止过度储备常规武器之宗旨的基础上,为不被用于上述用途而请当地管理。若客户涉嫌违反上述法律、法规或将“本公司产品”用于上述用途时,有可能无法提供“本公司产品”或技术资料。

欧姆龙自动化(中国)有限公司

欧姆龙自动化(中国)有限公司北京分公司
欧姆龙自动化(中国)有限公司天津分公司
欧姆龙自动化(中国)有限公司广州分公司

上海总公司 021-50372222
南京事务所 025-83240556
徐州事务所 0516-83736516
武汉事务所 027-82282145
苏州事务所 0512-68669277
昆山事务所 0512-50110866
杭州事务所 0571-87652855
宁波事务所 0574-27888220
温州事务所 0577-88919195
合肥事务所 0551-63454209
长沙事务所 0731-84585551
无锡事务所 0510-85169303
张家港事务所 0512-56313157
南昌事务所 0791-86304711
郑州事务所 0371-65585192
北京分公司 010-57395399
唐山事务所 0315-6328518
石家庄事务所 0311-86918122
济南事务所 0531-82929795
青岛事务所 0532-66775819
烟台事务所 0535-6865018

太原事务所 0351-5229870
天津分公司 022-83191580
辽宁事务所 024-22815131
西安事务所 029-88851505
银川联络处 0951-5670076
西宁联络处 0971-8255869
成都事务所 028-86765345
绵阳联络处 0816-2687423
自贡联络处 0813-8255616
重庆事务所 023-68796406
万州联络处 023-58756096
大连事务所 0411-39948181
哈尔滨事务所 0451-53009917
昆明事务所 0871-63527224
兰州事务所 0931-8720101
长春事务所 0431-81928301
乌鲁木齐事务所 0991-5198587
贵阳事务所 0851-4812320
广州分公司 020-87557798
深圳事务所 0755-26948238
厦门事务所 0592-2686709

东莞事务所 0769-22423200
佛山事务所 0757-83305268
汕头事务所 0760-88224545
福州事务所 0591-88088551

特约店

注:规格如有变更,恕不另行通知。请以最新产品说明书为准。

技术咨询

网 址: <http://www.fa.omron.com.cn>
400咨询热线: 400-820-4535

数字式控制器
程序型通信手册
E5□C-T1
概要2
CompoWay/F3
通信数据
CompoWay/F4
Modbus5
通信数据
Modbus6
无程序通信7
组合通信A
附录I
索引

前言

本用户手册介绍了 E5 □ C-T 的通信功能。

使用通信功能型时，请在仔细阅读本手册的基础上正确使用。

此外，请妥善保管本手册，以便随时取阅。

PDF 版本手册可从欧姆龙自动化(中国)有限公司主页 (<http://www.omron.com.cn>) 上下载。

承诺事项

关于“本产品”，若无特殊协议，无论客户从何处购买，均适用本承诺事项中的条件。

● 定义

本承诺事项中术语的定义如下所示。

- “本公司产品”：“本公司”的FA系统设备、通用控制设备、传感设备、电子和机械零件
- “产品样本等”：与“本公司产品”相关的欧姆龙工控设备、电子和机械零件综合样本、其他产品样本、规格书、使用说明书、手册等，还包括通过电磁介质提供的资料。
- “使用条件等”：“产品样本等”中的“本公司产品”的使用条件、额定值、性能、运行环境、使用方法、使用注意事项、禁止事项等
- “用户用途”：用户使用“本公司产品”的方法，包括直接使用或将“本公司产品”装入用户制造的零件、印刷电路板、机械、设备或系统等。
- “适用性等”：“用户用途”中“本公司产品”的(a)适用性、(b)动作、(c)不侵犯第三方知识产权、(d)遵守法律以及(e)遵守各种标准

● 记载内容的注意事项

关于“产品样本等”中的内容，请注意以下几点。

- 额定值和性能值是在各条件下进行单独试验后获取的值，并不保证在复合条件下可获取各额定值和性能值。
- 参考数据仅供参考，并不保证在该范围内始终正常运行。
- 使用实例仅供参考，“本公司”不保证“适用性等”。
- “本公司”可能会因产品改良、本公司的原因而中止“本产品”的生产或变更“本产品”的规格。

● 使用注意事项

使用时，请注意以下几点。

- 使用时请符合额定值、性能以及“使用条件等”。
- 请用户自行确认“适用性等”，判断是否可使用“本公司产品”。“本公司”对“适用性等”不作任何保证。
- 用户将“本公司产品”用于整个系统时，请务必事先自行确认配电、设置是否恰当。
- 使用“本公司产品”时，请注意以下各事项。(i)使用“本公司产品”时，应在额定值和性能方面留有余量，采用冗余设计等安全设计，(ii)采用安全设计，即使“本公司产品”发生故障，也可将“用户用途”造成的危险降至最低程度，(iii)对整个系统采取安全措施，以便向使用者告知危险，(iv)定期维护“本公司产品”及“用户用途”。
- 本公司设计并制造面向一般工业产品的通用产品。但是，不可用于以下用途。如果用户将“本公司产品”用于以下用途，则“本公司”不对“本公司产品”作任何保证。但经“本公司”许可后用于以下用途或与“本公司”签订特殊协议的情况除外。
 - (a) 需高安全性的用途(例：原子能控制设备、燃烧设备、航空航天设备、铁路设备、起重设备、娱乐设备、医疗设备、安全装置以及其他危及生命、健康的用途)
 - (b) 需高可靠性的用途(例：煤气、自来水、电力等供应系统、24小时连续运行的系统、支付系统等涉及权利、财产的用途等)
 - (c) 用于严格条件或环境下(例：需设置在室外的设备、会受化学污染的设备、会受电磁波干扰的设备、会受振动、冲击影响的设备等)
 - (d) 在“产品样本等”中未记载的条件或环境下使用
- 上述(a)~(d)以及“本产品样本等中记载的产品”不可用于汽车(含两轮车。下同)。请勿装入汽车进行使用。关于可装入汽车的产品，请咨询本公司销售负责人。

● 保修条件

“本产品”的保修条件如下所述。

- 保修期为购买本产品后的 1 年内。
(“产品样本等”中另有记载的情况除外。)
- 保修内容 对发生故障的“本产品”，经“本公司”判断后提供以下任一服务。
 - (a) 发生故障的“本产品”可在本公司维修服务网点免费维修
(不提供电子和机械零件的维修服务。)
 - (b) 免费提供与发生故障的“本产品”数量相同的替代品
- 非保修范围 如果因以下任一原因造成故障，则不在保修范围内。
 - (a) 用于非“本产品”原本用途的用途时
 - (b) 未按“使用条件等”进行使用
 - (c) 违反本承诺事项中的“使用注意事项”进行使用
 - (d) 改造或维修未经“本公司”
 - (e) 使用的软件程序非由“本公司”人员编制
 - (f) 因以出厂时的科学技术水平无法预见的原因
 - (g) 除上述以外，因“本公司”或“本产品”以外的原因(包括自然灾害等不可抗力)

● 责任免除

本承诺事项中的保修即与“本产品”相关的保修的所有内容。

对因“本产品”造成的损害，“本公司”及“本产品”的销售店概不负责。

● 出口管理

出口“本产品”或技术资料或向非居民的人员提供时，应遵守日本及各国安全保障贸易管理相关的法律法规。如果用户违反上述法律法规，则可能无法向其提供“本产品”或技术资料。

关于本书的内容


1. 未经许可，严禁擅自转载、复制本书的部分或全部内容。
2. 为了改进产品，本书中的产品规格若有变更，恕不另行通知。
3. 本书内容在编辑时力求准确无误，万一您在阅读时发现有误或疑惑之处，请联系本书末尾的本公司分公司或销售处。联系时请告知本书末尾的手册号。

安全注意事项






安全信息的标识及其含义

为了安全使用 E5 □ C-T，本手册中使用下列标识及符号来表示注意事项。在此提及的注意事项均为与安全有关的重要内容，请务必遵守。标识及符号如下所示。

警告标识的含义

 注意	表示如果错误使用，可能会导致轻伤或中等程度的伤害，或者遭受财物损失。
安全要点	表示为了产品的安全使用而应当实施或避免的事项。
使用注意事项	表示为了防止产品无法动作、误动作或对性能、功能带来不良影响而应当实施或避免的事项。

标志符号说明

	标志	含义
注意标识		· 一般注意标识 表示不特定的一般性注意、警告、危险。
		· 小心触电 表示在特定的条件下，有可能发生触电事故。
禁止标识		· 一般禁止标识 表示不特定的一般性禁止。
		· 禁止拆解 表示擅自拆解本产品可能会导致触电等伤害事故时使用的禁止标志。
强制标识		· 一般强制标识 表示不特定的一般用户的行为的标志。

● 警告标识

⚠ 注意

通电期间，请勿触摸端子。
否则会导致触电而导致轻伤。



不得让金属物体、导线或安装时产生的切屑或湿气进入控制器、调试工具端口或调试工具电缆连接器的引脚上。
否则会导致触电、火灾或机器误动作。
在未将封盖用于防止异物进入端口时，请将其安装于前面板调试工具端口上。



请勿在有爆炸性气体和可燃性气体的环境中使用，
否则会导致爆炸而造成轻度的伤害。



请确保产品主体的调试工具端口内以及电缆连接器部的插针间无积灰等，否则偶尔会引发火灾。



请勿分解、改装、修理，或者接触设备内部，
否则会导致轻度的触电、火灾、设备故障。



注意：火灾和触电的危险

- (a) 本设备作为开放性的处理控制器，接受 UL Listing 的认证，请勿在可能起火的控制柜内使用。
- (b) 使用 2 个以上断路开关时，在修理检查前，请关闭所有开关，使产品处于不通电状态。
- (c) 信号输入为 SELV、限制回路。*1
- (d) 注意：为了减少火灾和触电的危险，请勿在内部连接不同的 Class2 回路的输出。*2



如果在超过产品寿命的状态下使用，可能导致接点熔化或烧损。输出继电器的寿命根据开关容量和开关条件有很大的差异。因此必须考虑实际使用条件，在额定负载、电气寿命次数内使用。



*1 SELV 是指“在输入输出间进行了双重或强化绝缘，输出电压为 30V_{r.m.s} 以及 42.4V 峰值或 60VDC 以下的回路”。

*2 Class2 回路是指“在产品次级侧输出中，电流和电压都分别限定在某个等级中接受试验，并获得 UL 认证的回路”。

⚠ 注意

请按 $0.43 \sim 0.58\text{N} \cdot \text{m}$ 的规定扭矩拧紧端子螺丝，
否则会因螺丝松动而导致起火。



设定内容与控制对象的内容不符时，可能会因意外动作而引起装置损坏或发生事故。因此，请根据控制对象正确设定数字式控制器的各种设定值。



如果因数字式控制器故障而导致控制失效或无法输出报警，则可能导致本机上连接的设备、装置等损坏。为了在主机发生故障时也能确保安全，请采取在其他系统中安装监视设备等安全措施。



安全要点

为防止产品的动作不良、误动作或对性能、功能带来不良影响，请遵守下列事项。请勿在额定值以外的范围使用。否则会偶尔导致意外。

- 由于是室内专用设备，因此仅限在室内使用。但请勿在下列环境中使用或保管本产品：
 - 直接受到加热设备热辐射的场所；
 - 有水或油滴溅的场所；
 - 阳光直射的场所；
 - 有尘埃、腐蚀性气体（尤其是含硫气体、氨气等）的场所；
 - 温度变化剧烈的场所；
 - 可能会结冰、凝露的场所；
 - 受振动、冲击影响大的场所。
- 请在环境温度及湿度的额定范围内使用及保管本产品。

将多个数字式控制器紧密安装或上下并排安装时，会因数字式控制器的产生的热量而导致内部温度上升，从而缩短使用寿命。此时，需要采取风扇送风等方法对数字式控制器进行强制冷却。
- 请勿堵塞数字式控制器的周围，以免影响散热。请勿堵塞数字式控制器主体的通风孔。
- 请确认端子的极性并进行正确的接线。
- 接线用压接端子请使用指定规格（M3、宽度小于或等于 5.8mm）的端子。

裸线连接用的接线材料为铜制，请使用 AWG24 ~ AWG18（相当于横截面积 $0.205\text{mm}^2 \sim 0.8231\text{mm}^2$ ）的绞合线或单股线。（剥线长度：6 ~ 8mm）对 1 个端子的接线最多为相同尺寸、相同类型的 2 根，最多连接 2 个压接端子。
- 未使用的端子请勿进行任何连接。
- 为了避免感应干扰，向数字式控制器的端子接线时，应远离高压、大电流的动力线。此外，请避免与动力线平行接线或一起接线。采用单独的配管和导管或使用屏蔽线，都是行之有效的办法。

请在可能产生干扰的外围设备（特别是具有电机、变压器、螺线管、电磁线圈等电感成分的设备）上安装浪涌吸收器或噪音滤波器。

在电源中使用干扰滤波器时，请在确认电压和电流的基础上，尽可能安装在靠近数字调节器的位置。设置时请尽可能远离产生强高频的设备（高频电焊机、高频缝合机等）和产生浪涌的设备。
- 请在额定范围内使用电源电压以及负载。
- 为了使电源电压能在 2 秒内达到额定电压，请通过开关和继电器等的接点迅速施加电压。如果缓慢施加电压，可能会发生电源没有复位或输出误动作等情况。
- 数字式控制器在接通电源后到显示正常温度前，需要 30 分钟（实际使用时，请在开始进行控制之前接通电源）。
- 为了使作业人员能够立即关闭电源，请设置开关或断路器，并进行适当的标示。
- 请用软布将本产品上的脏污干擦掉。请勿使用含有稀释剂、汽油或酒精等溶剂的药品等。否则会导致变形或变色。
- 接通电源后，需要 2 秒的时间来确定数字式控制器的输出。请在考虑该时间的基础上（控制柜等）进行设计。
- 转至初始设定菜单时，输出变为 OFF，请在考虑该因素的基础上进行控制。
- 非易失性存储器的写入次数有限，因通信等而频繁地进行数据覆盖时请使用 RAM 模式。
- 拆卸控制器进行废弃处理时，请使用适当的工具。否则会因内部的尖锐零件而导致受伤。
- 请勿将电缆同时连接到前面板调试工具端口和顶部调试工具端口。否则，控制器会被损坏或产生误动作。
- 关于通信距离，请在额定范围内使用指定的通信电缆。关于通信距离规格、电缆，请参照《E5□C-T 用户手册》（手册号：H188）。

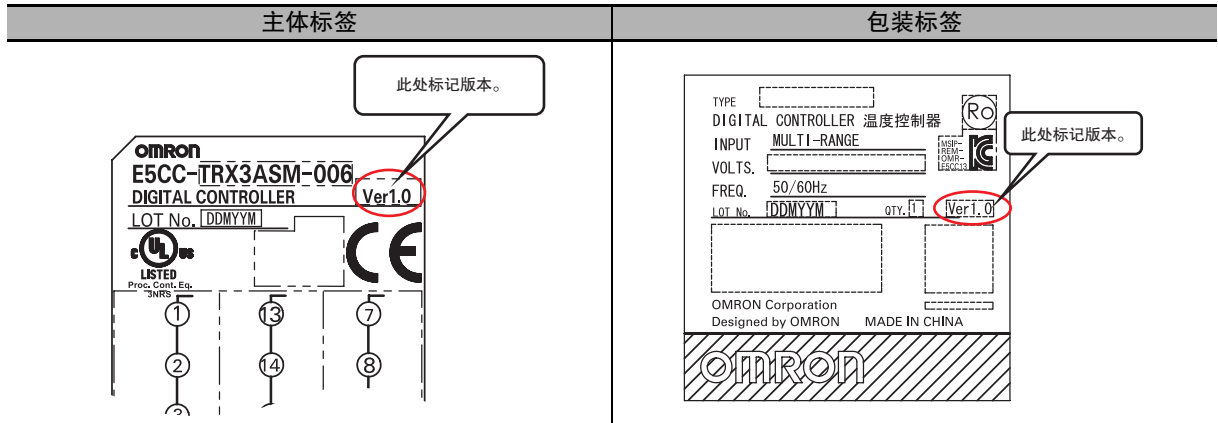
- USB- 串行转换电缆与数字式控制器处于连接状态时，请勿接通或切断数字式控制器本体的电源，否则会导致数字式控制器误动作。
- 严禁强行扭曲或拉拽通信电缆。

关于商标

- MELSEC、GX-Works 为三菱电机株式会社的注册商标。
其他刊载的公司名称和产品名称等，均为各公司的注册商标或商标。

关于版本

请在主体铭牌标签或包装箱的标签上确认版本。若无记载则为 Ver.1.0。



手册修订履历

手册修订记号会以后缀的形式标示在本手册封底的手册号后面。

手册号	H189-CN5-01
-----	--------------------

↑ 修订记号

修订记号	修订日	修订页、修订内容
01	2014年1月	初版印刷

本手册的阅读方法

本手册的速查方法

本手册按照各通信方式进行了说明。
请根据所用系统，参阅相应章节。

1	概要	1
2	CompoWay/F	2
3	通信数据 CompoWay/F	3
4	Modbus	4
5	通信数据 Modbus	5
6	无程序通信	6
7	组合通信	7
A	附录	A
I	索引	I

关于相关手册

关于主体功能，请参照用户手册 □《E5□C-T数字式控制器 用户手册》(手册号：H188)。

目录

前言	1
承诺事项	2
安全注意事项	4
安全信息的标识及其含义	4
标志符号说明	4
安全要点	7
关于商标	9
关于版本	10
手册修订履历	11
本手册的阅读方法	13
本手册的速查方法	13
关于相关手册	13

第 1 章 概要

1-1 通信方式的概要	1-2
1-1-1 前言	1-2
1-1-2 通信规格	1-2
1-1-3 传输步骤	1-3
1-1-4 接口	1-3
1-1-5 接线	1-3
1-1-6 通信设定项目	1-4
1-1-7 通信设定操作	1-4
1-1-8 通信设定项目	1-5

第 2 章 CompoWay/F 通信步骤

2-1 数据格式	2-2
2-1-1 指令帧	2-2
2-1-2 BCC 的计算示例	2-3
2-1-3 响应帧	2-3
2-1-4 通信数据	2-4
2-1-5 结束代码示例	2-4
2-2 指令文本的构成	2-6
2-2-1 PDU 构成	2-6
2-2-2 区域定义	2-6
2-2-3 类型代码 (变量类型)	2-6
2-2-4 地址	2-7
2-2-5 元素数量	2-7
2-2-6 服务一览 (MRC/SRC 代码一览)	2-7
2-3 服务详情	2-8
2-3-1 变量区域读出	2-8
2-3-2 变量区域写入	2-9
2-3-3 变量区域复合读出	2-11
2-3-4 变量区域复合写入	2-12
2-3-5 主体属性读出	2-14
2-3-6 控制器状态读出	2-15

2-3-7	回波测试	2-16
2-3-8	动作指令	2-17
2-4	响应代码一览	2-22

第 3 章 通信数据 CompoWay/F

3-1	变量区域 (设定范围) 一览	3-2
3-2	状态	3-31

第 4 章 Modbus 通信步骤

4-1	数据格式	4-2
4-1-1	指令帧	4-2
4-1-2	响应帧	4-4
4-1-3	错误代码	4-5
4-2	功能一览	4-6
4-3	关于变量区域	4-7
4-4	服务详情	4-8
4-4-1	读出变量 (多个)	4-8
4-4-2	写入变量 (多个)	4-10
4-4-3	写入变量 (单一 / 动作指令)	4-12
4-4-4	回波测试	4-14

第 5 章 通信数据 Modbus

5-1	变量区域 (设定范围) 一览	5-2
5-2	状态	5-18

第 6 章 无程序通信

6-1	无程序通信	6-3
6-1-1	概要	6-3
6-1-2	特征	6-3
6-1-3	无程序通信的动作	6-4
6-1-4	电源的 ON/OFF 时间	6-4
6-1-5	可连接的 PLC	6-5
6-2	E5 □ C-T 的设定	6-6
6-2-1	协议选择	6-6
6-2-2	通信单位编号与通信波特率	6-7
6-2-3	发送数据等待时间	6-7
6-2-4	最大通信单位编号	6-7
6-2-5	链接数据 (区域类型和开始地址)	6-8
6-2-6	接收数据等待时间	6-10
6-2-7	通信节点编号	6-10
6-2-8	上载 / 下载设定	6-11
6-2-9	复制	6-15
6-2-10	通信写入	6-17
6-2-11	通信监控	6-17
6-3	无程序通信的操作方法	6-18
6-3-1	无程序通信的动作 (请求标志)	6-18
6-3-2	响应标志	6-19
6-3-3	无程序通信的动作领域	6-19
6-3-4	动作指令代码	6-20

6-3-5	无程序通信的动作确认	6-20
6-3-6	写入模式	6-20
6-3-7	故障诊断	6-21
6-4	与 CP 系列的连接	6-22
6-4-1	构成和步骤	6-22
6-4-2	开关设定和接线	6-23
6-4-3	PLC 的设定	6-23
6-4-4	E5 □ C-T 的设定	6-26
6-4-5	动作确认	6-28
6-5	与 CJ 系列的连接	6-33
6-5-1	构成和步骤	6-33
6-5-2	开关设定和接线	6-34
6-5-3	PLC 的设定	6-34
6-5-4	E5 □ C-T 的设定	6-37
6-5-5	动作确认	6-37
6-6	与 MELSEC-Q 系列的连接	6-38
6-6-1	构成和步骤	6-38
6-6-2	接线	6-39
6-6-3	PLC 的设定	6-39
6-6-4	E5 □ C-T 的设定	6-44
6-6-5	动作确认	6-45

第 7 章 组合通信

7-1	组合通信	7-2
7-1-1	概要	7-2
7-1-2	接线	7-2
7-1-3	E5 □ C-T 的设定	7-3
7-2	组合通信的动作	7-5
7-3	故障诊断	7-6

附录

A-1	ASCII 码表	A-2
A-2	故障诊断	A-3

索引

1

概要

本章介绍了通信方式的概要及通信规格、接线方法。
安装设备时，请阅读本章。

1-1 通信方式的概要	1-2
1-1-1 前言	1-2
1-1-2 通信规格	1-2
1-1-3 传输步骤	1-3
1-1-4 接口	1-3
1-1-5 接线	1-3
1-1-6 通信设定项目	1-4
1-1-7 通信设定操作	1-4
1-1-8 通信设定项目	1-5

1-1 通信方式的概要

1-1-1 前言

通信功能是指在上位计算机(例: PC)侧编程, 并监控或设定E5□C-T的参数。因此, 本节对从上位计算机看到的数字式控制器进行了说明。

CompoWay/F 是欧姆龙通用串行通信中的统一通信步骤。

统一的帧格式与欧姆龙产可编程控制器等产品中带有符合 FINS(*) 标准的指令, 可轻松实现上位计算机与元件间的通信。

* FINS (Factory Interface Network Service)

是欧姆龙 FA 网络上的控制器之间进行信息通信的协议。

Modbus 是以 Modicon 公司的 Modbus Protocol(PI-MBUS-300 Rev.J) 的 RTU 模式为标准的通信控制方式。Modbus 为 Schneider Electric 的注册商标。支持与 CompoWay/F 的变量区域读出、变量区域写入、动作指令及后回波测试相同的功能。

E5□C-T的通信功能如下:

- 参数的读出、写入
- 动作指令
- 设定菜单的切换

通信功能有下列条件:

- 参数的写入仅可在允许通信写入时执行。

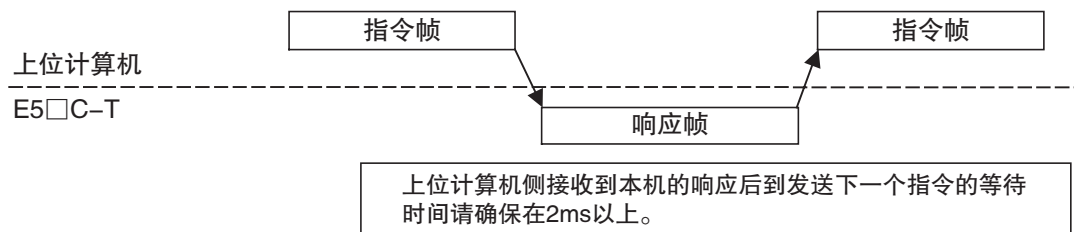
1-1-2 通信规格

传输线路连接	RS-485: 多点
通信方式	RS-485(2线式半双工)
同步方式	起停同步
通信波特率 *1	9600、19200、38400、57600bps
传送代码	ASCII
数据位长 *1	7、8位
终止位长 *1	1、2位
错误检测	垂直奇偶校验(无、偶数、奇数) *1 BCC(块校验字符) CompoWay/F 时 CRC-16(循环冗余校验-16) Modbus 时
流程控制	无
接口	RS-485
重试功能	无
通信缓存	217字节
通信响应发送数据等待时间	0 ~ 99(ms)、默认值: 20(ms)

*1 通信波特率、数据位长、终止位长、垂直奇偶校验的设定可通过“通信设定菜单”分别独立进行。
上表中的阴影部分为默认值。

1-1-3 传输步骤

上位计算机发送指令帧、E5□C-T发送与指令内容相应的响应帧，即针对1个指令帧返回1个响应帧。指令帧与响应帧的动作如下。



1-1-4 接口

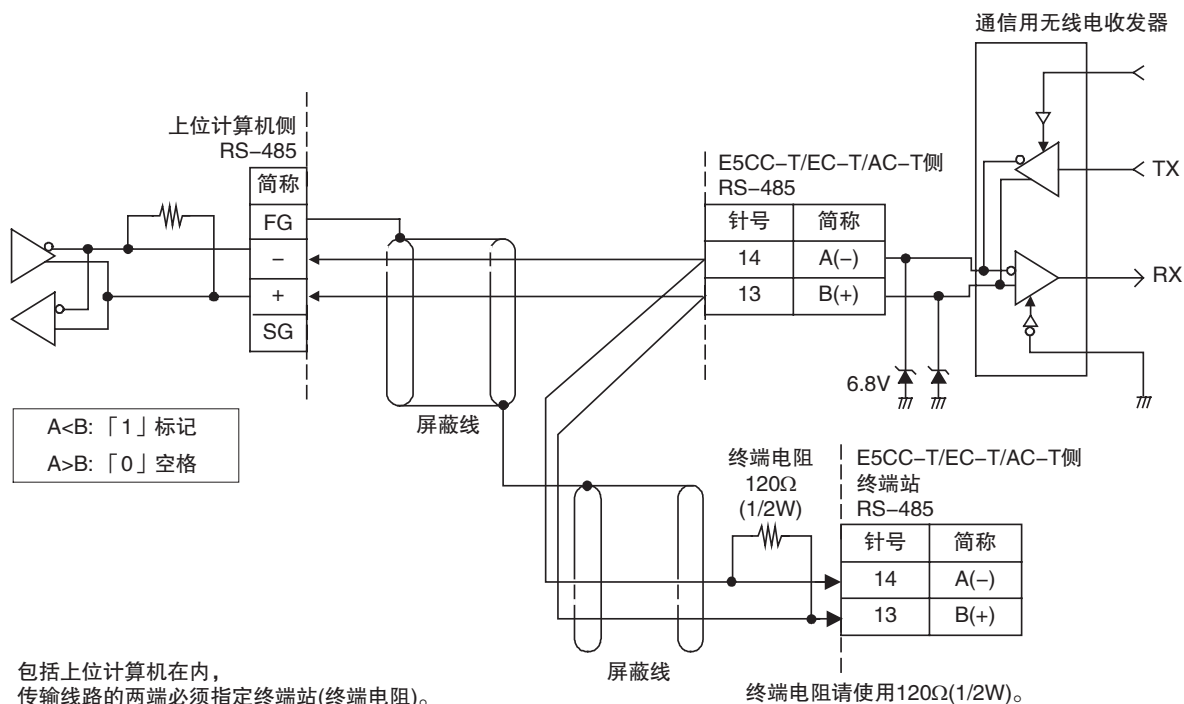
与上位计算机(PC)进行以RS-485接口为标准的通信。
进行RS-485接口的转换时，请使用K3SC。

1-1-5 接线

● RS-485

- 连接形态为1:1或1:N。采用1:N连接时，包括上位计算机在内，最多可连接32台。
- 电缆总长最大为500m。
- 电缆请使用屏蔽双绞线AWG24~AWG18(横截面积 $0.205\text{mm}^2 \sim 0.823\text{mm}^2$)。

E5CC-T/EC-T/AC-T



包括上位计算机在内，
传输线路的两端必须指定终端站(终端电阻)。
终端电阻的合成电阻值须大于54Ω。

1-1-6 通信设定项目

E5□C-T通信规格的设定通过通信设定菜单进行。通信设定项目的设定请通过E5□C-T的面板操作进行。通信设定项目的类型与设定内容如下：

项目	符号	设定内容	设定值
协议选择	PSEL	CompoWay/F/Modbus	FW /Mod
通信单位编号	U-No	0 ~ 99	0、 1 ~ 99
通信波特率	bPS	9.6/19.2/38.4/57.6 (kbit/s)	9.6 /19.2 /38.4/57.6 (kbit/s)
通信数据位*	LEN	7/8 (位)	7 /8 (位)
通信终止位*	SBCT	1/2	1 /2
通信奇偶校验	PRTY	无、偶数、奇数	None/ EV EN/odd
发送数据等待时间	SDWT	0 ~ 99	0 ~ 99(ms)、 默认值： 20

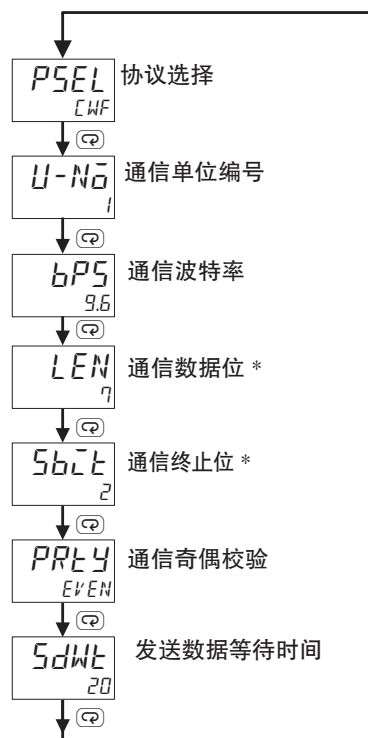
上表中的阴影部分为默认值。

* 协议选择为 Modbus 时，通信数据位固定为 8 位；奇偶校验设定为偶数 / 奇数时，通信终止位固定为 1 位、无奇偶校验时固定为 2 位，不显示项目。

1-1-7 通信设定操作

利用E5□C-T进行通信前，请操作正面键并按照下列步骤，设定通信单位编号及通信波特率等。关于通信项目设定以外的操作方法，请参照所用机型的用户手册 □ 《E5□C-T 数字式控制器 用户手册》(手册号：H188)。

- (1) 按下 \square 键 3 秒以上，从“操作菜单”转至“初始设定菜单”。
- (2) 按下 \square 键，从“初始设定菜单”转至“通信设定菜单”。
- (3) 按下 \square 键，设定项目如下图所示切换。
- (4) 按下 \square / \square 键，可变更参数。



* “协议选择” 仅在 CompoWay/F 时显示。

1-1-8 通信设定项目

设定值在设定操作后重新接通电源时变为有效，敬请注意。

- 协议选择 (*PSEL*)
可选择通信协议。请从 CompoWay/F、Modbus 进行设定。
- 通信单位编号 (*U-NO*)
与上位计算机通信时，由上位计算机将用于识别各数字式控制器的单位编号设定在各数字式控制器中。以 1 为单位，可在 0 ~ 99 的范围内设定。购买时的设定为 1。
使用多台控制器进行通信时，如果重复设定同一单位编号，则无法正常动作，敬请注意。
- 通信波特率 (*BPS*)
设定与上位计算机进行通信时的通信波特率。通信波特率分别如下所示：
9.6(9600bps)、19.2(19200bps)、38.4(38400bps)、57.6(57600bps)
- 通信数据位 (*LEN*)
可变更通信数据位。数据位有 7 位和 8 位两种。
- 通信终止位 (*SBIT*)
可变更通信终止位。终止位可设定为 1 或 2 中的任意 1 个。
- 通信奇偶校验 (*PRTY*)
可设定通信奇偶校验。奇偶校验可设定为无 (none)、偶数 (even)、奇数 (odd)。
- 发送数据等待时间 (*SDWT*)
发送数据等待时间是指控制器从上位计算机接收指令后到发送响应的等待时间。响应过早，上位计算机无法顺利接收时将变更等待时间。希望加快通信响应时间时，可缩短发送数据等待时间。
以 1ms 为单位，可在 0 ~ 99ms 的范围内设定发送数据等待时间。购买时的设定为 20ms。

2

CompoWay/F 通信步骤

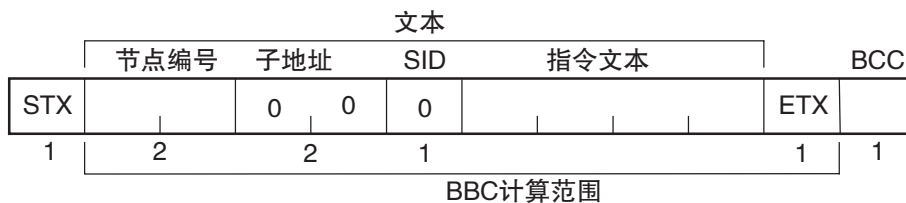
根据 CompoWay/F 格式通信时，请阅读本章。

2-1 数据格式	2-2
2-1-1 指令帧	2-2
2-1-2 BCC 的计算示例	2-3
2-1-3 响应帧	2-3
2-1-4 通信数据	2-4
2-1-5 结束代码示例	2-4
2-2 指令文本的构成	2-6
2-2-1 PDU 构成	2-6
2-2-2 区域定义	2-6
2-2-3 类型代码 (变量类型)	2-6
2-2-4 地址	2-7
2-2-5 元素数量	2-7
2-2-6 服务一览 (MRC/SRC 代码一览)	2-7
2-3 服务详情	2-8
2-3-1 变量区域读出	2-8
2-3-2 变量区域写入	2-9
2-3-3 变量区域复合读出	2-11
2-3-4 变量区域复合写入	2-12
2-3-5 主体属性读出	2-14
2-3-6 控制器状态读出	2-15
2-3-7 回波测试	2-16
2-3-8 动作指令	2-17
2-4 响应代码一览	2-22

2-1 数据格式

如下例 (H'02) 所示, 在数值前附加有 'H' 时, 表示 16 进制数; 如仅以常规数值书写, 则表示 ASCII 字符。帧的各定界下方的数字表示字节数。

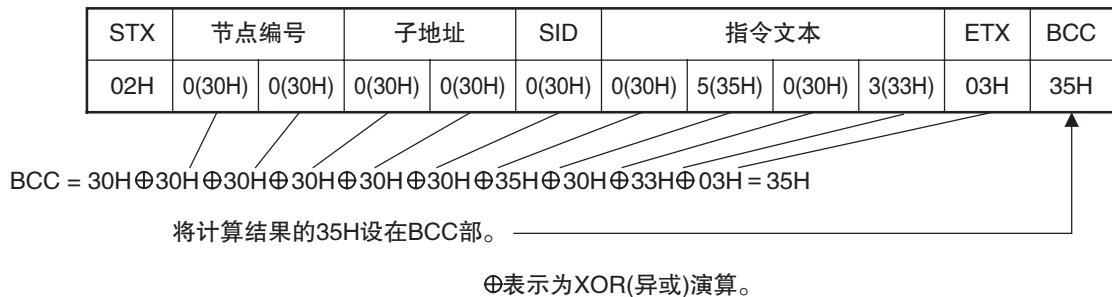
2-1-1 指令帧



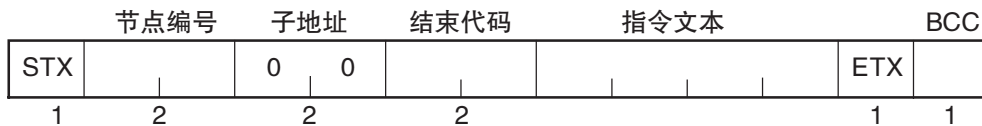
STX	表示通信帧 (文本) 起始部分的代码 (H'02)。起始字节处请务必设置该字符。接收时, 如果再次接收了 STX, 则从接收了 STX 的位置处重新接收。
节点编号	<ul style="list-style-type: none"> 用于识别发送对象的类型编号。 指定 E5□C-T 的“通信单位编号”。 可进行 BCD 设定 00 ~ 99 及“XX”的设定。 统一广播时, 请指定“XX”。但广播时不返回响应。 对上述以外的节点编号不作出响应。
子地址	请务必设定为“00”。
SID(服务 ID)	请务必设定为“0”。
指令文本	为指令文本部分。关于内容, 请参照 □ “2-2 指令文本的构成” (2-6 页)。
ETX	表示文本结束的代码 (H'03)。
BCC	块校验字符。将节点编号 ~ ETX 范围内以 1 个字节为单位的 XOR(异或) 计算值作为 BCC。

2-1-2 BCC 的计算示例

BCC(块校验字符)计算节点编号 ~ ETX范围内以1个字节为单位的“异或”值，并将该8位数据设在BCC部。



2-1-3 响应帧



结束代码	名称	内容	错误检测优先顺序
00	正常结束	指令正常结束。	无
0F	FINS 指令错误	无法执行指定的 FINS 指令。 不执行的详情请通过 FINS 响应代码判断。	8
10	奇偶校验错误	接收数据的“1”的位之总和与“通信奇偶校验”的设定值不一致。	2
11	帧错误	终止位为“0”。	1
12	超程错误	接收数据已满时，试图传送新数据。	3
13	BCC 错误	接收的 BCC 值与计算得出的 BCC 值不一致。	5
14	格式错误	<ul style="list-style-type: none"> · 指令文本内的字符为 0 ~ 9、A ~ F 以外时。但回波测试除外 (详情请参照 □□ “2-3-7 回波测试” (2-16 页))。 · 无 SID 与指令文本，或者无指令文本。 · 指令文本的“MRC/SRC”不完整。 	7
16	子地址错误	<ul style="list-style-type: none"> · 子地址无效 (不支持)。 · 无子地址、SID 及指令文本。 · 子地址不足 2 个字符，无 SID 与指令文本。 	6
18	帧长错误	接收帧超过了指定 (支持) 字节数。	4

- 接收到本地节点地址的 1 个指令帧后，结束代码返回。
- 到 ETX、BCC 字符仍未结束时，则无响应。
- 错误检测优先顺序表示发生多个错误时的顺序。

2-1-4 通信数据

通信格式	设定(监控)值	负值	小数点
CompoWay/F	16 进制 8 位	2 的补码	作为无小数点的数据转换为 16 进制 例)105.0 → 1050 → H'0000041A

2-1-5 结束代码示例

以下为发送指令后异常结束时的结束代码示例。

例 1) 子地址无效, 无 SID、指令文本时

· 指令

	节点编号	子地址	BCC
STX		0 A	ETX

· 响应

	节点编号	子地址	结束代码	BCC
STX		0 A	1 6	ETX

结束代码为“16”(子地址错误)

原因在于子地址可接收, 子地址错误比格式错误的错误检测顺序高。

例 2) 无指令文本时

· 指令

	节点编号	子地址	SID	BCC
STX		0 0	0	ETX

· 响应

	节点编号	子地址	结束代码	BCC
STX		0 0	1 4	ETX

结束代码为“14”(格式错误)

例 3) 节点编号不完整时

· 指令

	BCC
STX	ETX

节点编号不足 1 个字符

· 响应

无响应。

例 4) 无子地址、BCC 无效时

· 指令

节点编号		BCC	
STX		ETX	Err

· 响应

节点编号	子地址	结束代码	BCC
STX	0 0	1 3	ETX

将子地址设为“00”、结束代码为“13”(BCC 错误)

2-2 指令文本的构成

2-2-1 PDU 构成

向指令文本传送 MRC(主要求代码)、SRC(子要求代码)及其之后的各必要数据。

- 服务要求 PDU



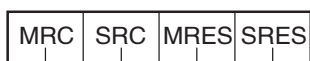
继上述 MRC/SRC 之后,向响应帧传送 MRES(主响应代码)、SRES(子响应代码),然后继续传送数据。

- 服务响应 PDU(正常时)



此外,无法执行指定指令文本时,仅 MRC/SRC、MRES/SRES 变为服务响应 PDU。

- 服务响应 PDU(不执行指定指令文本时)



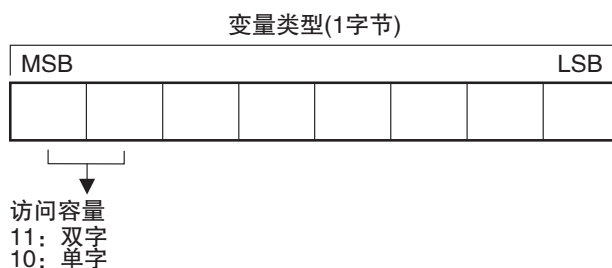
MRES/SRES 为“正常结束”以外的响应代码。

2-2-2 区域定义

仅由变量区域构成。

2-2-3 类型代码(变量类型)

变量区域类型代码的定义如下。



变量类型被转换为 2 字节的 ASCII 码，并被读入帧。
实际存在的变量类型如下所示。

变量类型	内容
C0/80	设定区域 0 的读出专用参数。
C1/81	可在设定区域 0 中进行读写的参数。
C3/83	可在设定区域 1 中进行读写的参数。
C4/85	可在设定区域 0 (程序设定菜单 (当前选择中 No.)) 中进行读写的参数。
C5/85	可在设定区域 0 中进行读写的参数。
DA/9A	可在设定区域 0 (程序设定菜单 (全部)) 中进行读写的参数。

(注) 设定区域 1 无读出专用参数，因此不存在变量类型“C2”。

关于设定区域 0 及设定区域 1，请参照下表。

区域	说明
设定区域 0	集中了保护 / 手动控制 / 操作 / 程序设定 / 调整 / PID 设定菜单的区域。
设定区域 1	集中了初始设定 / 通信设定 / 高级功能设定 / 校正菜单的区域。

变量类型因各参数而异，请参照 □ “3-1 变量区域 (设定范围) 一览”。

2-2-4 地址

按照变量类型编写地址。请以 2 字节 16 进制格式书写地址，并以访问容量为单位编写。地址因各参数而异，请参照 □ “3-1 变量区域 (设定范围) 一览”。

2-2-5 元素数量

以 2 字节 16 进制格式书写元素数量。元素数量的指定范围因指令而异，请参照 □ “2-3 服务详情” (2-8 页)。

2-2-6 服务一览 (MRC/SRC 代码一览)

MRC	SRC	服务名称	处理
01	01	变量区域读出	读出变量区域。
01	02	变量区域写入	写入变量区域。
01	04	变量区域复合读出	按照变量区域的参数指定顺序读出。
01	13	变量区域复合写入	按照变量区域的参数指定顺序写入。
05	03	主体属性读出	读出格式、通信缓存容量。
06	01	控制器状态读出	读出运行状态。
08	01	回波测试	进行回波测试。
30	05	动作指令	进行运行 / 复位、AT(自动调节)实行 / 取消、转至设定区域 1 等操作。

(注) 在存储器异常 (RAM 异常)、初始状态 (求得电源接通时的当前值之前的状态) 下无响应，不受理任何服务。

2-3 服务详情

2-3-1 变量区域读出

读出变量区域。

· 服务要求 PDU

MRC	SRC	变量类型	读出开始地址	位的位置	元素数量
0 1	0 1			0 0	
2	2	2	4	2	4

· 服务响应 PDU

MRC	SRC	响应代码	读出数据(元素数量部分)
0 1	0 1		
2	2	4	元素数量 × 8 or 4

(1) 变量类型与读出开始地址

关于各变量类型与读出开始地址，请参照 □□ “第 3 章 通信数据 CompoWay/F”。

(2) 位的位置

不支持位访问。

位的位置固定为“00”。

(3) 元素数量

元素数量	处理
0000	不执行读出而正常结束 (不向服务响应 PDU 中附加读出数据)。
双字 (变量类型为 C0、C1、C3、C4、C5、DA 时)	0001 ~ 0019 (1 ~ 25)
单字 (变量类型为 80、81、83、84、85、9A 时)	0001 ~ 0032 (1 ~ 50)

(4) 响应代码

· 正常结束时

响应代码	名称	内容
0000	正常结束	无异常。

· 发生错误时

响应代码	错误名称	原因
1001	指令长度超出	指令长度过长。
1002	指令长度不足	指令长度不足。
1101	区域类型错误	变量类型错误。
1103	开始地址范围外错误	读出开始地址不在范围内。
110B	响应长度超出	元素数量超过了最大值。
1100	参数错误	位的位置为 00 以外。
2203	动作错误	非易失性存储器异常。

(5) 注意事项

- 报警功能

即使主体显示部未显示报警，也不表示无报警，但所有通信均正常。

2-3-2 变量区域写入

写入变量区域。

- 服务要求 PDU

MRC	SRC	变量 类型	写入开始 地址	位的 位置	元素数量	写入数据 (元素数量部分)
0 1	0 2			0 0		
2	2	2	4	2	4	元素数量 × 8 or 4

- 服务响应 PDU

MRC	SRC	响应代码
0 1	0 2	
2	2	4

(1) 变量类型与写入开始地址

关于各变量类型与写入开始地址，请参照 □ “第 3 章 通信数据 CompoWay/F”。

(2) 位的位置

不支持位访问。

位的位置固定为“00”。

(3) 元素数量

元素数量	处理
0000	不执行写入而正常结束(请勿向服务要求 PDU 中附加写入数据)。
双字 (变量类型为 C0、C1、C3、C4、C5、DA 时)	0001 ~ 0018 (1 ~ 24)
单字 (变量类型为 80、81、83、84、85、9A 时)	0001 ~ 0030 (1 ~ 48)

(4) 响应代码

- 正常结束时

响应代码	名称	内容
0000	正常结束	无异常。

- 发生错误时

响应代码	错误名称	原因
1002	指令长度不足	指令长度不足。
1101	区域类型错误	变量类型错误。
1103	开始地址范围外错误	写入开始地址不在范围内。
1104	结束地址范围外错误	写入结束地址 (写入开始地址 + 元素数量) 超过了变量区域的最终地址。
1003	元素数量 / 数据数量不一致	元素数量与数据数量不一致。
1100	参数错误	· 位的位置为 00 以外。 · 写入数据不在设定范围内。
3003	只读	已写入至变量类型 “C0” 。
2203	动作错误	· 禁止通信写入。 · 已从设定区域 0 写入至设定区域 1 的设定项目。 · 已从非保护菜单写入至保护设定项目。 · 正在执行 AT(自动调节)。* · 非易失性存储器异常。 · 已在运行中写入 “程序 No.” 。

* 关于AT(自动调节), 请参照 □□《E5□C-T数字式控制器 用户手册》(手册号: H188)。

(5) 注意事项

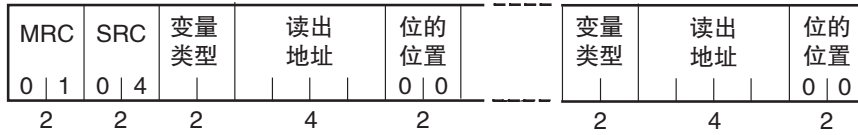
- 报警功能

即使主体显示部未显示报警, 也不表示无报警, 但所有通信均正常。

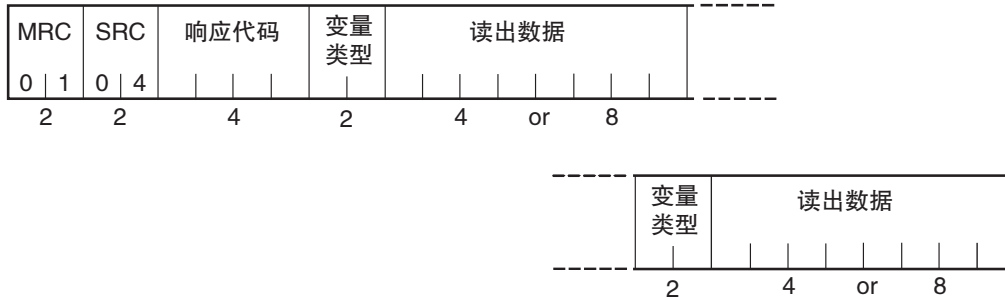
2-3-3 变量区域复合读出

在变量区域中，按照指定地址内容的顺序读出。

· 服务要求 PDU



· 服务响应 PDU



(注) 按照指令指定的顺序，将读出数据连同变量类型一起读出。

(1) 变量类型与读出开始地址

关于各变量类型与读出开始地址，请参照 □ “第 3 章 通信数据 CompoWay/F”。

(2) 位的位置

不支持位访问。

位的位置固定为“00”。

(3) 读出数据数量 (将变量类型 + 读出数据 + 位的位置算作 1 个)

读出数据位	读出数据数量
双字 (变量类型为 C0、C1、C3、C4、C5、DA 时)	最大 20
单字 (变量类型为 80、81、83、84、85、9A 时)	最大 25

(注) 混合了双字、单字数据时的最大读出数据数量如下所示。

复合读出		复合读出	
双字 变量类型 C0、C1、C3、C4、 C5、DA 时	单字 变量类型 80、81、83、84、 85、9A 时	双字 变量类型 C0、C1、C3、C4、 C5、DA 时	单字 变量类型 80、81、83、84、 85、9A 时
20	0	11	14
19	1	10	15
18	2	9	16
18	3	8	17
17	4	7	18
17	5	6	19
16	6	5	20
15	7	4	21
15	8	3	22
14	9	2	23
14	10	1	24
13	11	0	25
12	12		
12	13		

(4) 响应代码

- 正常结束时

响应代码	名称	内容
0000	正常结束	无异常。

- 发生错误时

响应代码	错误名称	原因
1002	指令长度不足	指令长度不足。
1101	区域类型错误	变量类型错误。
110B	响应长度超出	元素数量超过了最大值。
1100	参数错误	位的位置为 00 以外。
2203	动作错误	非易失性存储器异常。

2-3-4 变量区域复合写入

在变量区域中，按照指定地址内容的顺序写入。

- 服务要求 PDU



- 服务响应 PDU



(1) 变量类型与写入开始地址

关于各变量类型与写入开始地址，请参照 □□ “第 3 章 通信数据 CompoWay/F”。

(2) 位的位置

不支持位访问。

位的位置固定为 “00”。

(3) 写入数据数量 (将变量类型 + 写入地址 + 位的位置 + 写入数据算作 1 个)

写入数据位	写入数据数量
双字 (变量类型为 C0、C1、C3、C4、C5、DA 时)	最大 12
单字 (变量类型为 80、81、83、84、85、9A 时)	最大 17

(注) 混合了双字、单字数据时的最大写入数据数量如下所示。

复合写入		复合写入	
双字 变量类型 C0、C1、C3、C4、 C5、DA 时	单字 变量类型 80、81、83、84、 85、9A 时	双字 变量类型 C0、C1、C3、C4、 C5、DA 时	单字 变量类型 80、81、83、84、 85、9A 时
12	0	5	10
12	1	4	11
11	2	3	12
10	3	3	13
9	4	2	14
9	5	1	15
8	6	0	16
7	7	0	17
6	8		
6	9		

(4) 响应代码

· 正常结束时

响应代码	名称	内容
0000	正常结束	无异常。

· 发生错误时

响应代码	错误名称	原因
1002	指令长度不足	指令长度不足。
1101	区域类型错误	变量类型错误。
1100	参数错误	· 位的位置为 00 以外。 · 写入数据不在设定范围内。
3003	只读	已写入至变量类型“C0”。
2203	动作错误	· 禁止通信写入。 · 已从设定区域 0 写入至设定区域 1 的设定项目。 · 已从非保护菜单写入至保护设定项目。 · 正在执行 AT(自动调节)。* · 非易失性存储器异常。 · 已在运行中写入“程序 No.”。

* 关于 AT(自动调节), 请参照 □□《E5□C-T 数字式控制器 用户手册》(手册号: H188)。

2-3-5 主体属性读出

读出格式、通信缓存容量。

· 服务要求 PDU

MRC	SRC
0 5	0 3
2	2

· 服务响应 PDU

MRC	SRC	响应代码	型号	缓存容量
0 5	0 3			0 0 D 9
2	2	4	10	4

(1) 型号

型号以 ASCII 码 10 字节表示。

例) E5CC-TRX3ASM-000(无继电器输出、3 辅助输出、选项)时表示如下。

E	5	C	C	-	T	R	X	3	A
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

(2) 缓存容量

以 2 字节 16 进制格式表示缓存容量，转换为 4 字节 ASCII 码后读出。

缓存容量为 217 字节 (= H'00D9)。

(3) 响应代码

· 正常结束时

响应代码	名称	内容
0000	正常结束	无异常。

· 发生错误时

响应代码	错误名称	原因
1001	指令长度超出	指令长度过长。
2203	动作错误	非易失性存储器异常。

2-3-6 控制器状态读出

读出运行状态与异常状态。

- 服务要求 PDU

MRC	SRC
0 6	0 1
2	2

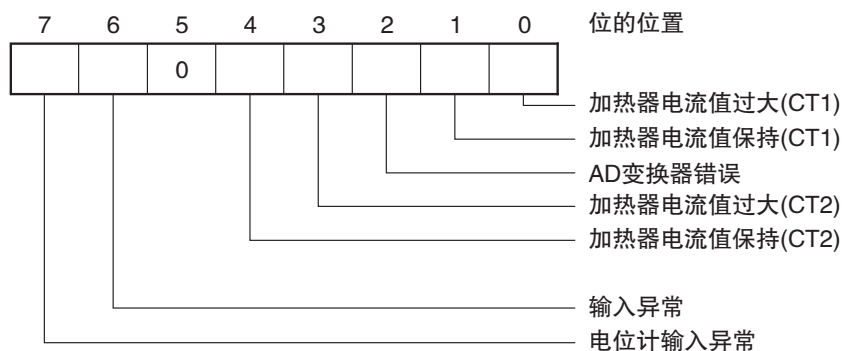
- 服务响应 PDU

MRC	SRC	响应代码	运行状态	相关信息
0 6	0 1			
2	2	4	2	2

(1) 运行状态

运行状态	内容
01	未进行控制的状态 (设定区域为 1、手动 MV / 复位时 MV / PV 出错时 MV 输出中)。
00	进行了控制的状态 (上述以外)。

(2) 相关信息



(3) 响应代码

- 正常结束时

响应代码	名称	内容
0000	正常结束	无异常。

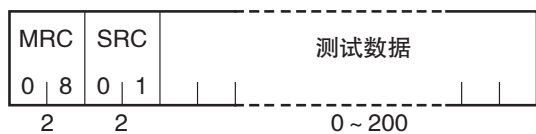
- 发生错误时

响应代码	错误名称	原因
1001	指令长度超出	指令长度过长。
2203	动作错误	非易失性存储器异常。

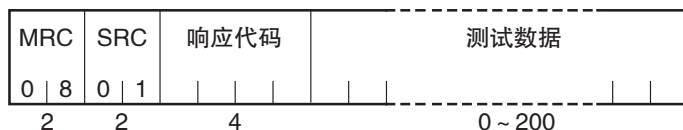
2-3-7 回波测试

进行回波测试。

· 服务要求 PDU



· 服务响应 PDU



(1) 测试数据

在 0 ~ 200 的范围内设置任意的测试数据。

测试数据根据“通信数据位”，分别为下表范围内的值。

通信数据位	测试数据
8 位	ASCII 码的 H'20 ~ H'7E、H'A1 ~ H'FE
7 位	ASCII 码的 H'20 ~ H'7E

(2) 响应代码

· 正常结束时

响应代码	名称	内容
0000	正常结束	无异常。

· 发生错误时

响应代码	错误名称	原因
1001	指令长度超出	指令长度过长。
2203	动作错误	非易失性存储器异常。

2-3-8 动作指令

- 通信写入
- 写入模式
- 转至设定区域 1
- 参数初始化
- 正向 / 反向运行反转
- 运行 / 停止
- RAM 数据保存
- 转至保护菜单
- 报警门锁解除
- 保持
- AT 实行 / 取消
- 软件复位
- 自动 / 手动
- SP 模式
- 前进

执行以下动作指令：

MRC	SRC	指令 代码	相关 信息
3 0	0 5		
2	2	2	2

- 服务响应 PDU

MRC	SRC	响应代码
3 0	0 5	
2	2	4

(1) 指令代码与相关信息

指令代码	指令内容	相关信息
00	通信写入	00: OFF(禁止) 01: ON(许可)
01	运行 / 复位	00: 运行 01: 复位
03	AT 实行 / 取消	0E: 所有 PID 组 40%AT 实行 0F: 所有 PID 组 100%AT 实行 00: AT 取消 01: 100%AT 实行 02: 40%AT 实行
04	写入模式	00: 备份 01: RAM 写入模式
05	RAM 数据保存	00
06	软件复位	00
07	转至设定区域 1	00
08	转至保护菜单	00
09	自动 / 手动	00: 自动模式 01: 手动模式
0B	参数初始化	00
0C	报警门锁解除	00: 报警 1 门锁解除 01: 报警 2 门锁解除 02: 报警 3 门锁解除 03: 加热器断线门锁解除 04: HS 报警门锁解除 05: 报警 4 门锁解除 0F: 所有门锁解除
0D	SP 模式	00: 程序 SP 模式 01: 定值 SP 模式
0E	正向 / 反向运行反转	00: 非反转 01: 反转

指令代码	指令内容	相关信息
13	保持	00: 保持解除 01: 保持
14	前进	00

(2) 响应代码

- 正常结束时

响应代码	名称	内容
0000	正常结束	无异常。

- 发生错误时

响应代码	错误名称	原因
1001	指令长度超出	指令长度过长。
1002	指令长度不足	指令长度不足。
1100	参数错误	指令代码、相关信息错误。
2203	动作错误	<ul style="list-style-type: none"> · 通信写入 OFF(禁止)。 “通信写入”的受理与 “ON/OFF”无关。 · 无法处理。详情请参照下列 □□“(3)各动作指令的说明与注 意事项”。 · 非易失性存储器异常。

(3) 各动作指令的说明与注意事项

- 通信写入

根据相关信息，选择“通信写入”的“ON: 许可”或“OFF: 禁止”。可用设定区域 0/1 两者进行受理。事件输入中设定了通信写入许可 / 禁止时，会出现“动作错误”。

- 运行 / 复位

根据相关信息，选择程序运行的开始 / 停止。可用设定区域 0/1 两者进行受理。

- AT 实行 / 取消

根据相关信息, 选择AT的实行/取消。仅可用设定区域0来受理。下列情形时, 将出现“动作错误”。

- “运行/复位”为“复位”(“复位时动作”为“控制停止”)时
- 待机中(“复位时动作”为“控制停止”)时
- 在“手动模式”或“设定区域1”中发出时
- ON/OFF控制时
- 在AT实行中, 实行了其他种类的AT时

例) 在100%AT实行中, 实行了40%AT时

进行加热冷却控制或位置比例的浮动控制时, 如果实行了40%AT, 则会出现“参数错误”。

(注) AT实行中, 发出了相同方式的“AT实行”指令(例: 在100%AT实行中, 指定100%AT实行)时, 在不重启AT的状态下, 不进行任何处理而“正常结束”。

- 写入模式

根据相关信息, 进行备份模式与RAM写入模式的选择。可用设定区域0/1两者进行受理。

非易失性存储器的写入次数有限, 频繁地进行数据覆盖时, 请使用RAM写入模式。

写入模式	说明
备份模式	通信中写入操作/程序设定/调整/PID设定菜单的设定内容(读出专用设定内容除外)时, 写入非易失性存储器。
RAM写入模式	通信中写入操作/程序设定/调整/PID设定菜单的设定内容(读出专用设定内容除外)时, 不写入非易失性存储器。但通过键操作进行变更时写入。

- 从RAM写入模式切换至备份模式时, 将操作/程序设定/调整/PID设定菜单的设定内容(读出专用设定内容除外)写入非易失性存储器。
- RAM写入模式为仅在“通信写入”“ON: 许可”时有效的功能。因此, 将“通信写入”变更为“OFF: 禁止”时, 即使设定为RAM写入模式, 也会将操作/程序设定/调整/PID设定菜单的设定内容(读出专用设定内容除外)写入非易失性存储器。

- RAM数据保存

将操作/程序设定/调整/PID设定菜单的设定内容(读出专用设定内容除外)写入非易失性存储器。可用设定区域0/1两者进行受理。

- 软件复位

接通电源时重新开始处理。可用设定区域0/1两者进行受理。

- 转至设定区域1

通过转至“设定区域1”的动作指令, 可用设定区域0/1两者进行受理。但当“初始设定/通信保护”为“2”时, 将出现“动作错误”, 禁止转移操作。

从设定区域0转移时, 显示将变为“初始设定菜单”的“输入类型”。

此外, 向设定区域1中发出该动作指令时, 显示不改变。

- 转至保护菜单

通过转至“保护菜单”的动作指令, 仅可用设定区域0来受理。在设定区域1中发出指令时, 将出现“动作错误”, 禁止转移操作。

■关于在手动模式下转至保护菜单

手动模式时, 如果发出转至保护菜单的动作指令, 则出现“动作错误”, 禁止转移操作。

- 自动 / 手动

根据相关信息，指示转至“手动模式”与“自动模式”的动作指令。仅可用设定区域 0 进行受理。下列情形时，将出现“动作错误”。

- 在“设定区域 1”中发出指令时
转至手动模式后，显示“手动 MV”。此外，从手动模式转至自动模式时，显示操作菜单的第 1 个参数。自动模式时发出“自动模式”指令，或在手动模式时发出“手动模式”指令时，则出现“正常结束”，显示不变（不更新）。
- 事件输入中设定了自动 / 手动时

■关于非易失性存储器在自动 / 手动状态下的写入
在写入模式下，自动 / 手动的状态如下所示。

写入模式	说明
备份模式	通信中进行自动 / 手动切换时，自动 / 手动状态将写入非易失性存储器。
RAM 写入模式	通信中进行自动 / 手动切换时，自动 / 手动状态不写入非易失性存储器。但通过键操作进行切换时写入。

(注)利用通信的动作指令进行切换时，如果处于 RAM 写入模式，则自动 / 手动状态不被保存到非易失性存储器。因此，通过切断电源或软件复位而重新启动时的模式取决于上一次的保存值。

■关于 AT 实行中手动模式的切换

在 AT 实行中取消 AT，切换至手动模式。

- 设定值初始化

将当前的设定值返回到默认值，并写入非易失性存储器。仅可用设定区域 1 进行受理。在设定区域 0 中发出指令时，会出现“动作错误”。

(与通过参数的“设定值初始化”选择了“FACT”时相同)

- 报警门锁解除

根据相关信息，解除相应的报警门锁。可用设定区域 0/1 两者进行受理。“通信写入”为“OFF”或非易失性存储器异常时，将出现“动作错误”。

- SP 模式

根据相关信息，选择程序 SP 模式和定值 SP 模式。可用设定区域 0/1 两者进行受理。下列情形时，将出现“动作错误”。

- AT 实行中时
- “SP 模式”为无效（主体不显示）时

- 正向 / 反向运行反转

根据相关信息，选择正向 / 反向运行的非反转、反转。可用设定区域 0/1 两者进行受理。相关信息的指示内容根据写入模式的设定内容，写入非易失性存储器。

下列情形时，将出现“动作错误”。

- AT 实行中时
- 事件输入中设定了正向 / 反向运行反转时
- 在手动模式中发出指令时

- 设定区域

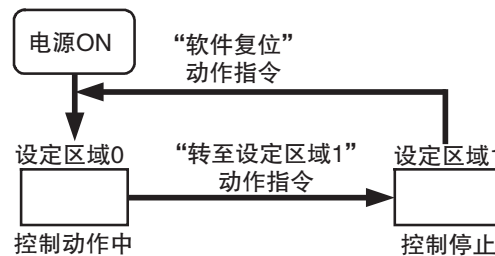
用设定区域 0 来执行控制动作。

因此，可进行当前值读出、设定点写入、运行 / 复位等必须为控制动作中的操作，或者即使在控制动作中无影响的操作。同时，不可进行如写入初始参数等可能改变控制动作的操作。（即使是不可写入的参数也可读出。）

在设定区域 1 中停止控制。

因此，可用设定区域 0 进行不可能的初始参数的写入等。

接通电源时，变为设定区域 0。通过“转至设定区域 1”的动作指令，转至设定区域 1。从设定区域 1 复位至设定区域 0 时，重新接通电源或使用“软件复位”动作指令。



- 保持

根据相关信息，选择保持动作 ON/OFF。仅可用设定区域 0 进行受理。下列情形时，将出现“动作错误”。

- AT 实行中时
- 待机中时
- 复位中、或运行结束后 (继续) 时
- 事件输入中设定了“保持 / 保持解除”时

- 待机

执行待机动作。仅可用设定区域 0 进行受理。

下列情形时，将出现“动作错误”。

- AT 实行中时
- 待机中时
- 复位中、或运行结束后 (继续) 时

2-4 响应代码一览

正常结束时

响应代码	名称	内容	错误检测优先顺序
0000	正常结束	无异常。	无

发生错误时

响应代码	名称	内容
0401	不支持指令	不支持针对相应指令的服务功能。
1001	指令长度超出	指令长度过长。
1002	指令长度不足	指令长度不足。
1101	区域类型错误	变量类型错误。
1103	开始地址范围外错误	读出 / 写入开始地址不在范围内。
1104	结束地址范围外错误	写入结束地址 (写入开始地址 + 元素数量) 超过了变量区域的最终地址。
1003	元素数量 / 数据数量不一致	元素数量与数据数量不一致。
110B	响应长度超出	响应长度超出通信缓存容量 (元素数量 > 该服务中的最大元素数量)。
1100	参数错误	<ul style="list-style-type: none"> • 位的位置为 00 以外。 • 写入数据不在设定范围内。 • 动作指令时指令代码、相关信息错误。
3003	只读	已写入至变量类型 “C0”。
2203	动作错误	<ul style="list-style-type: none"> • 通信写入 OFF(禁止)。 • 已从设定区域 0 写入至设定区域 1 的设定项目。 • 已从非保护菜单写入至保护设定项目。 • 在 AT 实行中执行了写入。 • 无法通过动作指令处理。 • 非易失性存储器异常。

3

通信数据 CompoWay/F

本章介绍了利用 CompoWay/F 进行通信的各种通信数据一览表。

3-1 变量区域 (设定范围) 一览	3-2
3-2 状态	3-31

3-1 变量区域 (设定范围) 一览

- 使用不带 () 的变量类型通信时, 设定值为双字 (8 位)。使用带 () 的变量类型通信时, 设定值为单字 (4 位)。
- [例] 变量类型 C0: 双字 (8 位) 变量类型 80: 单字 (4 位)
- 设定 (监控) 值栏中, 以 16 进制数表示的数据为 CompoWay/F 的设定范围, () 内的值为实际的设定范围。用文字说明的部分请参照相应的设定项目。

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称	
C0 (80)	0000	PV	温度: 依据各传感器的指示范围 模拟: 比例缩放下限 -5%FS ~ 比例缩放上限 + 5%FS	操作	
C0 (80)	0001	状态 *1 *2	参照 □□ “3-2 状态” (3-31 页)		
C0 (80)	0002	当前 SP *1	SP 下限 ~ SP 上限		
C0 (80)	0003	加热器电流值 1 监控	H'00000000 ~ H'00000226 (0.0 ~ 55.0)		
C0 (80)	0004	MV 监控 (加热)	标准 : H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0) 加热冷却: H'00000000 ~ H'0000041A (0.0 ~ 105.0)		
C0 (80)	0005	MV 监控 (冷却)	H'00000000 ~ H'0000041A (0.0 ~ 105.0)		
C0 (80)	0006	加热器电流值 2 监控	H'00000000 ~ H'00000226 (0.0 ~ 55.0)		
C0 (80)	0007	泄漏电流值 1 监控	H'00000000 ~ H'00000226 (0.0 ~ 55.0)		
C0 (80)	0008	泄漏电流值 2 监控	H'00000000 ~ H'00000226 (0.0 ~ 55.0)		
C0 (80)	000A	阀门开度监控	H'FFFFFF9C ~ H'0000044C (-10.0 ~ 110.0)		
C0 (80)	000D	PID 组编号监控	H'00000001 ~ H'00000008 (1 ~ 8)		无对应
C0 (80)	000E	小数点位置监控 *1	H'00000000 ~ H'00000003 (0 ~ 3)		操作
C0 (80)	0011	状态 2 *1 *2	参照 □□ “3-2 状态” (3-31 页)		
C0 (80)	0012	状态 *1 *3	参照 □□ “3-2 状态” (3-31 页)		
C0 (80)	0013	状态 2 *1 *3	参照 □□ “3-2 状态” (3-31 页)		
C0 (80)	0014	程序 No. 监控 *4	H'00000000 ~ H'00000007 (0 ~ 7)		
C0 (80)	0015	段 No. 监控	H'00000000 ~ H'0000001F (0 ~ 31)		

*1 主体显示部不显示。

*2 变量类型为 “80” (字存取) 时读出低位 16 位。

*3 变量类型为 “80” (字存取) 时读出高位 16 位。

*4 运行 / 复位为运行时, 读取当前正在控制的 “程序 No.”。
运行 / 复位为复位时, 读取 “程序 No.” 参数中的设定值。

变量类型	地址	参数名称	设定(监控)值	菜单名称
C0 (80)	0016	待机剩余时间监控	H'00000000 ~ H'00009959 (时、分) H'00000000 ~ H'00009923 (日、时)	操作
C0 (80)	0017	程序经过时间监控	H'00000000 ~ H'00009959	无对应
C0 (80)	0018	程序剩余时间监控	H'00000000 ~ H'00009959	
C0 (80)	0019	段经过时间监控	H'00000000 ~ H'00009959	
C0 (80)	001A	段剩余时间监控	H'00000000 ~ H'00009959	
C0 (80)	001B	程序重复执行次数 监控	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	操作
C0 (80)	001C	SP 模式设定值 监控 (SP 模式)	H'00000000(0): 程序 SP 模式 H'00000001(1): 定值 SP 模式	调整

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C1 (81)	0000	操作 / 调整保护	H'00000000(0) ~ H'00000005(5) 0: 无限制 1: 操作菜单 (PV 显示, PV/SP 许可, 其他许可), 程序菜单许可, 调整菜单许可, PID 设定菜单禁止 2: 操作菜单 (PV 显示, PV/SP 许可, 其他许可), 程序菜单许可, 调整菜单禁止, PID 设定菜单禁止 3: 操作菜单 (PV 显示, PV/SP 许可, 其他许可), 程序菜单禁止, 调整菜单禁止, PID 设定菜单禁止 4: 操作菜单 (PV 显示, PV/SP 许可, 其他禁止), 程序菜单禁止, 调整菜单禁止, PID 设定菜单禁止 5: 操作菜单 (PV 显示, PV/SP 显示, 其他禁止), 程序菜单禁止, 调整菜单禁止, PID 设定菜单禁止	保护
C1 (81)	0001	初始设定 / 通信保护	H'00000000(0): 可转至初始 / 通信设定菜单 (显示转至高级功能设定菜单) H'00000001(1): 可转至初始 / 通信设定菜单 (不显示转至高级功能设定菜单) H'00000002(2): 禁止转至初始 / 通信设定菜单	
C1 (81)	0002	设定变更保护	H'00000000(0): OFF(允许主体显示部的设定变更) H'00000001(1): ON(禁止主体显示部的设定变更)	
C1 (81)	000D	加热器断线检测 1	H'00000000 ~ H'000001F4 (0.0 ~ 50.0)	调整
C1 (81)	0012	PV 输入偏移量	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
C1 (81)	0013	PV 输入斜坡系数	H'00000001 ~ H'0000270F (0.001 ~ 9.999)	
C1 (81)	0015	比例带 *1	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
C1 (81)	0016	积分时间 *1	标准、加热冷却、位置比例 (闭合): H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”) 位置比例 (浮动): H'00000001 ~ H'0000270F (1 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.1 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”)	
C1 (81)	0017	微分时间 *1	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”)	
C1 (81)	0019	死区	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-199.9 ~ 999.9: 温度输入) (-19.99 ~ 99.99: 模拟输入)	

(注) 无辅助输出端子的机型也可使用报警功能。此时, 是否发生报警可通过状态数据进行确认。

*1 变为当前选择 PID 组的参数对应的访问。但是, 设定区域 1 中, 当前选择 PID 组固定为 PID1。

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称	
C1 (81)	001A	手动复位值	H'00000000 ~ H'000003E8 (0.0 ~ 100.0)	调整	
C1 (81)	001B	滞后 (加热)	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9 : 温度输入) (0.01 ~ 99.99 : 模拟输入)		
C1 (81)	001C	滞后 (冷却)	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9 : 温度输入) (0.01 ~ 99.99 : 模拟输入)		
C1 (81)	001D	加热器断线检测 2	H'00000000 ~ H'000001F4 (0.0 ~ 50.0)		
C1 (81)	001E	HS 报警 1	H'00000000 ~ H'000001F4 (0.0 ~ 50.0)		
C1 (81)	001F	HS 报警 2	H'00000000 ~ H'000001F4 (0.0 ~ 50.0)		
C1 (81)	0021	等待区间	H'00000000(0): OFF H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9 : 温度输入) (0.01 ~ 99.99 : 模拟输入)		
C1 (81)	0022	复位时 MV	<ul style="list-style-type: none"> 标准型 标准控制 H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0) 加热冷却控制 H'FFFFFFBE6 ~ H'0000041A (-105.0 ~ 105.0) 		
C1 (81)	0023	PV 出错时的 MV			<ul style="list-style-type: none"> 位置比例型 闭合时位置比例 MV 直接设定为 ON H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0) 浮动或位置比例 MV 直接设定为 OFF(手动 MV 时无效) H'FFFFFFF ~ H'00000001 (-1 ~ 1)
C1 (81)	0024	手动 MV	<ul style="list-style-type: none"> 标准型 标准控制 H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0) 加热冷却控制 H'FFFFFFBE6 ~ H'0000041A (-105.0 ~ 105.0) 位置比例型 闭合时位置比例 MV 直接设定为 ON H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0) 		手动控制
C1 (81)	0026	MV 上限 *1	标准控制、或位置比例 (闭合): MV 下限 + 0.1 ~ H'0000041A (MV 下限 + 0.1 ~ 105.0) 加热冷却控制: H'00000000 ~ H'0000041A (0.0 ~ 105.0)		调整
C1 (81)	0027	MV 下限 *1	标准控制、或位置比例 (闭合): H'FFFFFFCE ~ MV 上限 - 0.1 (-5.0 ~ MV 上限 - 0.1) 加热冷却控制: H'FFFFFFBE6 ~ H'00000000 (-105.0 ~ 0.0)		

*1 变为当前选择 PID 组的参数对应的访问。但是, 设定区域 1 中, 当前选择 PID 组固定为 PID1。

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C1 (81)	0028	转至保护菜单	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	保护
C1 (81)	0029	转至保护菜单密码	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999) (仅可设定。监控值始终为 H'00000000)	
C1 (81)	002A	参数屏蔽有效	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
C1 (81)	002B	PF 键保护	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
C1 (81)	002C	MV 变化率极限	H'00000000 ~ H'000003E8 (0.0 ~ 100.0)	调整
C1 (81)	002D	位置比例死区	H'00000001 ~ H'00000064 (0.1 ~ 10.0)	
C1 (81)	002E	开关滞后	H'00000001 ~ H'000000C8 (0.1 ~ 20.0)	
C1 (81)	0031	平方根的提取	H'00000000 ~ H'000003E8 (0.0 ~ 100.0)	
C1 (81)	0039	比例带 (冷却) *1	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
C1 (81)	003A	积分时间 (冷却) *1	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”)	
C1 (81)	003B	微分时间 (冷却) *1	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”)	
C1 (81)	003D	内部辅助继电器 1 ON 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	003E	内部辅助继电器 1 OFF 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	003F	内部辅助继电器 2 ON 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	0040	内部辅助继电器 2 OFF 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	0041	内部辅助继电器 3 ON 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	0042	内部辅助继电器 3 OFF 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	0043	内部辅助继电器 4 ON 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	0044	内部辅助继电器 4 OFF 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	0045	内部辅助继电器 5 ON 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	0046	内部辅助继电器 5 OFF 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	0047	内部辅助继电器 6 ON 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	0048	内部辅助继电器 6 OFF 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	

*1 变为当前选择 PID 组的参数对应的访问。但是，设定区域 1 中，当前选择 PID 组固定为 PID1。

变量类型	地址	参数名称	设定(监控)值	菜单名称
C1 (81)	0049	内部辅助继电器 7 ON 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	调整
C1 (81)	004A	内部辅助继电器 7 OFF 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	004B	内部辅助继电器 8 ON 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	004C	内部辅助继电器 8 OFF 延时	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C1 (81)	004E	程序 No.	H'00000000 ~ H'00000007 (0 ~ 7)	操作
C1 (81)	004F	定值 SP	SP 下限 ~ SP 上限	调整
C1 (81)	0050	待机时间	H'00000000 ~ H'00009959 (时、分) H'00000000 ~ H'00009923 (日、时)	
C1 (81)	0051	程序 SP 偏移值	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C3 (83)	0000	输入类型	H'00000000(0): Pt(-200 ~ 850 °C / -300 ~ 1500°F) H'00000001(1): Pt(-199.9 ~ 500.0 °C / -199.9 ~ 900.0°F) H'00000002(2): Pt(0.0 ~ 100.0 °C / 0.0 ~ 210.0°F) H'00000003(3): JPt(-199.9 ~ 500.0 °C / -199.9 ~ 900.0°F) H'00000004(4): JPt(0.0 ~ 100.0 °C / 0.0 ~ 210.0°F) H'00000005(5): K(-200 ~ 1300 °C / -300 ~ 2300°F) H'00000006(6): K(-20.0 ~ 500.0 °C / 0.0 ~ 900.0°F) H'00000007(7): J(-100 ~ 850 °C / -100 ~ 1500°F) H'00000008(8): J(-20.0 ~ 400.0 °C / 0.0 ~ 750.0°F) H'00000009(9): T(-200 ~ 400 °C / -300 ~ 700°F) H'0000000A(10): T(-199.9 ~ 400.0 °C / -199.9 ~ 700.0°F) H'0000000B(11): E(-200 ~ 600 °C / -300 ~ 1100°F) H'0000000C(12): L(-100 ~ 850 °C / -100 ~ 1500°F) H'0000000D(13): U(-200 ~ 400 °C / -300 ~ 700°F) H'0000000E(14): U(-199.9 ~ 400.0 °C / -199.9 ~ 700.0°F) H'0000000F(15): N(-200 ~ 1300 °C / -300 ~ 2300°F) H'00000010(16): R(0 ~ 1700 °C / 0 ~ 3000°F) H'00000011(17): S(0 ~ 1700 °C / 0 ~ 3000°F) H'00000012(18): B(100 ~ 1800 °C / 300 ~ 3200°F) H'00000013(19): W(0 ~ 2300 °C / 0 ~ 3200°F) H'00000014(20): PL II(0 ~ 1300 °C / 0 ~ 2300°F) H'00000015(21): 非接触式温度传感器(K140°F / 60 °C) H'00000016(22): 非接触式温度传感器(K240°F / 120 °C) H'00000017(23): 非接触式温度传感器(K280°F / 140 °C) H'00000018(24): 非接触式温度传感器(K440°F / 220 °C) H'00000019(25): 4 ~ 20mA H'0000001A(26): 0 ~ 20mA H'0000001B(27): 1 ~ 5V H'0000001C(28): 0 ~ 5V H'0000001D(29): 0 ~ 10V	初始设定
C3 (83)	0001	比例缩放上限	比例缩放下限 + 1 ~ H'0000270F (比例缩放下限 + 1 ~ 9999)	
C3 (83)	0002	比例缩放下限	H'FFFFFF831 ~ 比例缩放上限 - 1 (-1999 ~ 比例缩放上限 - 1)	
C3 (83)	0003	小数点位置	H'00000000 ~ H'00000003(0 ~ 3)	
C3 (83)	0004	温度单位	H'00000000(0): °C H'00000001(1): °F	
C3 (83)	0005	SP 上限	去除了小数点的数值范围如下所示。 温度输入 : SP 下限 + 1 ~ 输入范围上限 模拟输入 : SP 下限 + 1 ~ 比例缩放上限	
C3 (83)	0006	SP 下限	去除了小数点的数值范围如下所示。 温度输入 : 输入范围下限 ~ SP 上限 - 1 模拟输入 : 比例缩放下限 ~ SP 上限 - 1	
C3 (83)	0007	PID、ON/OFF	H'00000000(0): ON/OFF H'00000001(1): 2 自由度 PID	
C3 (83)	0008	标准或加热 / 冷却	H'00000000(0): 标准 H'00000001(1): 加热冷却	

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C3 (83)	000A	控制周期 (加热)	H'FFFFFFFE(-2): 0.1 秒 H'FFFFFFF(-1): 0.2 秒 H'00000000(0): 0.5 秒 H'00000001 ~ H'00000063(1 ~ 99)	初始设定
C3 (83)	000B	控制周期 (冷却)	H'FFFFFFFE(-2): 0.1 秒 H'FFFFFFF(-1): 0.2 秒 H'00000000(0): 0.5 秒 H'00000001 ~ H'00000063(1 ~ 99)	
C3 (83)	000C	正向 / 反向运行	H'00000000(0): 反向运行 H'00000001(1): 正向运行	
C3 (83)	000D	报警 1 类型	H'00000000(0): 无报警功能 H'00000001(1): 偏差上下限 H'00000002(2): 偏差上限 H'00000003(3): 偏差下限 H'00000004(4): 偏差上 / 下范围 H'00000005(5): 偏差上下限待机序列 ON H'00000006(6): 偏差上限待机序列 ON H'00000007(7): 偏差下限待机序列 ON H'00000008(8): 绝对值上限 H'00000009(9): 绝对值下限 H'0000000A(10): 绝对值上限待机序列 ON H'0000000B(11): 绝对值下限待机序列 ON H'0000000C(12): LBA(回路断线报警) H'0000000D(13): PV 变化率报警 H'0000000E(14): SP 绝对值上限 H'0000000F(15): SP 绝对值下限 H'00000010(16): MV 绝对值上限 H'00000011(17): MV 绝对值下限	
C3 (83)	000E	报警 2 类型	H'00000000 ~ H'00000011 (0 ~ 17) ※和报警 1 类型一致。但 LBA(回路断线报警) 无效。	通信设定
C3 (83)	000F	报警 3 类型	H'00000000 ~ H'00000011 (0 ~ 17) ※和报警 1 类型一致。但 LBA(回路断线报警) 无效。	
C3 (83)	0010	通信单位编号 *1	H'00000000 ~ H'00000063 (0 ~ 99)	
C3 (83)	0011	通信波特率 *1	H'00000003(3): 9.6 H'00000004(4): 19.2 H'00000005(5): 38.4 H'00000006(6): 57.6	通信设定
C3 (83)	0012	通信数据位 *1	H'00000007(7): 7 H'00000008(8): 8	
C3 (83)	0013	通信终止位 *1	H'00000001(1): 1 H'00000002(2): 2	
C3 (83)	0014	通信奇偶校验 *1	H'00000000(0): 无 H'00000001(1): 偶数 H'00000002(2): 奇数	

*1 通信设定参数在设定变更后, 经过复位后生效。

(注) 无辅助输出端子的机型也可使用报警功能。此时, 是否发生报警可通过状态数据进行确认。

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C3 (83)	0016	事件输入分配 1	H'00000000(0): 无 H'00000001(1): 运行 (OFF)/ 复位 (ON) H'00000002(2): 运行 (ON)/ 复位 (OFF) H'00000003(3): 自动 / 手动 H'00000004(4): 复位 H'00000005(5): 运行 H'00000006(6): 保持 / 保持解除 H'00000007(7): 保持 H'00000008(8): 前进 H'00000009(9): 程序 No. 切换 0 H'0000000A(10): 程序 No. 切换 1 H'0000000B(11): 程序 No. 切换 2 H'0000000C(12): 正向 / 反向运行反转 H'0000000D(13): 程序 SP 模式 / 定值 SP 模式 H'0000000E(14): 100%AT 实行 / 取消 H'0000000F(15): 40%AT 实行 / 取消 H'00000010(16): 所有 PID 组 100%AT 实行 / 取消 H'00000011(17): 所有 PID 组 40%AT 实行 / 取消 H'00000012(18): 设定变更许可 / 禁止 H'00000013(19): 通信写入许可 / 禁止 *1 H'00000014(20): 报警门锁解除 H'00000015(21): 等待有效 (ON)/ 无效 (OFF)	初始 设定
C3 (83)	0017	事件输入分配 2	H'00000000 ~ H'00000015 (0 ~ 21) ※和事件输入分配 1 一致	
C3 (83)	0018	事件输入分配 3	H'00000000 ~ H'00000015 (0 ~ 21) ※和事件输入分配 1 一致	
C3 (83)	0019	事件输入分配 4	H'00000000 ~ H'00000015 (0 ~ 21) ※和事件输入分配 1 一致	
C3 (83)	001D	待机序列 复位	H'00000000(0): 条件 A H'00000001(1): 条件 B	高级功能 设定
C3 (83)	001E	报警时辅助输出 1 开启	H'00000000(0): 关闭 H'00000001(1): 开启	
C3 (83)	001F	报警 1 滞后	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9 : 温度输入) (0.01 ~ 99.99 : 模拟输入)	初始设定
C3 (83)	0020	报警时辅助输出 2 开启	H'00000000(0): 关闭 H'00000001(1): 开启	高级功能 设定
C3 (83)	0021	报警 2 滞后	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9 : 温度输入) (0.01 ~ 99.99 : 模拟输入)	初始设定
C3 (83)	0022	报警时辅助输出 3 开启	H'00000000(0): 关闭 H'00000001(1): 开启	高级功能 设定
C3 (83)	0023	报警 3 滞后	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9 : 温度输入) (0.01 ~ 99.99 : 模拟输入)	初始设定

(注) 无辅助输出端子的机型也可使用报警功能。此时, 是否发生报警可通过状态数据进行确认。

*1 仅限有外部通信时。

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C3 (83)	0024	HB ON/OFF	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	高级功能 设定
C3 (83)	0025	加热器断线门锁	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
C3 (83)	0026	加热器断线滞后	H'00000001 ~ H'000001F4 (0.1 ~ 50.0)	
C3 (83)	0028	α	H'00000000 ~ H'00000064 (0.00 ~ 1.00)	
C3 (83)	002B	输入用数字滤波器	H'00000000 ~ H'0000270F (0.0 ~ 999.9)	
C3 (83)	002C	“PV/SP(2)” 显示画面选择	H'00000000(0): 无显示 H'00000001(1): “PV/SP” H'00000002(2): “PV” H'00000003(3): “SP/SP (字符显示) / 无显示” H'00000004(4): “PV/SP/MV(加热) (位置比例型为阀门开度)” H'00000005(5): “PV/SP/MV(冷却)” H'00000006(6): “PV/SP/ 程序 No., 段 No.” H'00000007(7): “PV/SP/ 段剩余时间”	
C3 (83)	002E	显示自动返回时间	H'00000000(0): OFF H'00000001 ~ H'00000063 (1 ~ 99)	
C3 (83)	002F	报警 1 门锁	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
C3 (83)	0030	报警 2 门锁	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
C3 (83)	0031	报警 3 门锁	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
C3 (83)	0032	转至保护菜单时间	H'00000001 ~ H'0000001E (1 ~ 30)	
C3 (83)	0033	综合报警分配	H'00000000 ~ H'000000FF (0 ~ 255)	
C3 (83)	0034	冷接点补偿方法	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
C3 (83)	0038	报警 1 ON 延时	H'00000000 ~ H'000003E7 (0 ~ 999)	
C3 (83)	0039	报警 2 ON 延时	H'00000000 ~ H'000003E7 (0 ~ 999)	
C3 (83)	003A	报警 3 ON 延时	H'00000000 ~ H'000003E7 (0 ~ 999)	
C3 (83)	003B	报警 1 OFF 延时	H'00000000 ~ H'000003E7 (0 ~ 999)	
C3 (83)	003C	报警 2 OFF 延时	H'00000000 ~ H'000003E7 (0 ~ 999)	
C3 (83)	003D	报警 3 OFF 延时	H'00000000 ~ H'000003E7 (0 ~ 999)	

(注) 无辅助输出端子的机型也可使用报警功能。此时, 是否发生报警可通过状态数据进行确认。

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C3 (83)	003E	传送输出类型	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): 当前 SP H'00000002(2): PV H'00000003(3): MV(加热)(位置比例型为无效) H'00000004(4): MV(冷却)(仅加热冷却时有效) H'00000005(5): 阀门开度 ※仅位置比例型	初始 设定
C3 (83)	003F	传送输出上限	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)*1	
C3 (83)	0040	传送输出下限	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)*1	
C3 (83)	0041	控制输出 1 信号	H'00000000(0): 4-20mA H'00000001(1): 0-20mA	高级功能 设定
C3 (83)	0045	RT	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON ※仅温度输入时	
C3 (83)	0046	HS 报警使用	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
C3 (83)	0047	HS 报警门锁	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
C3 (83)	0048	HS 报警 滞后	H'00000001 ~ H'000001F4 (0.1 ~ 50.0)	
C3 (83)	0049	LBA 检测时间	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C3 (83)	004A	LBA 检测阈值	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9 : 温度输入) (0.01 ~ 99.99: 模拟输入)	
C3 (83)	004B	LBA 检测带	H'00000000 ~ H'0000270F (0.0 ~ 999.9 : 温度输入) (0.00 ~ 99.99: 模拟输入)	

*1 设定 (监控) 范围因传送输出类型的设定值而异。参照 □□《E5 □ C-T 数字式控制器 用户手册》的 “第 6 章 参数” (手册号: H188)。

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C3 (83)	004C	协议选择 *1	H'00000000(0): CompoWay/F H'00000001(1): Modbus H'00000002(2): 组合通信 H'00000003(3): 上位链接 (FINS) H'00000004(4): MC 协议 (格式 4)	通信设定
C3 (83)	004D	发送数据等待时间 *1	H'00000000 ~ H'00000063 (0 ~ 99)	
C3 (83)	004E	控制输出 1 分配	控制输出 1 为继电器输出或电压输出 (SSR 驱动用) 时: H'00000000(0): 无分配 H'00000001(1): 控制输出 (加热) H'00000002(2): 控制输出 (冷却) H'00000003(3): 报警 1 H'00000004(4): 报警 2 H'00000005(5): 报警 3 H'00000006(6): 报警 4 H'00000007(7): 加热器报警 H'00000008(8): 加热器断线报警 H'00000009(9): HS 报警 H'0000000A(10): 输入异常 H'0000000B(11): 程序结束输出 H'0000000C(12): 分级输出 H'0000000D(13): 运行中输出 H'0000000E(14): 时间信号 1 输出 H'0000000F(15): 时间信号 2 输出 H'00000010(16): 综合报警 H'00000011(17): 内部辅助继电器 1 H'00000012(18): 内部辅助继电器 2 H'00000013(19): 内部辅助继电器 3 H'00000014(20): 内部辅助继电器 4 H'00000015(21): 内部辅助继电器 5 H'00000016(22): 内部辅助继电器 6 H'00000017(23): 内部辅助继电器 7 H'00000018(24): 内部辅助继电器 8 控制输出 1 为线性电流输出时: H'00000000(0): 无分配 H'00000001(1): 控制输出 (加热) H'00000002(2): 控制输出 (冷却)	高级功能设定
C3 (83)	004F	控制输出 2 分配	控制输出 2 为继电器输出或电压输出 (SSR 驱动用) 时: H'00000000 ~ H'00000018 (0 ~ 24) ※和控制输出 1 分配一致 控制输出 2 为线性电流输出时: H'00000000 ~ H'00000002 (0 ~ 2) ※和控制输出 1 分配一致	

*1 通信设定参数在设定变更后, 经过复位后生效。

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C3 (83)	0050	辅助输出 1 分配	H'00000000(0): 无分配 H'00000001(1): 控制输出 (加热) H'00000002(2): 控制输出 (冷却) H'00000003(3): 报警 1 H'00000004(4): 报警 2 H'00000005(5): 报警 3 H'00000006(6): 报警 4 H'00000007(7): 加热器报警 H'00000008(8): 加热器断线报警 H'00000009(9): HS 报警 H'0000000A(10): 输入异常 H'0000000B(11): 程序结束输出 H'0000000C(12): 分级输出 H'0000000D(13): 运行中输出 H'0000000E(14): 时间信号 1 输出 H'0000000F(15): 时间信号 2 输出 H'00000010(16): 综合报警 H'00000011(17): 内部辅助继电器 1 H'00000012(18): 内部辅助继电器 2 H'00000013(19): 内部辅助继电器 3 H'00000014(20): 内部辅助继电器 4 H'00000015(21): 内部辅助继电器 5 H'00000016(22): 内部辅助继电器 6 H'00000017(23): 内部辅助继电器 7 H'00000018(24): 内部辅助继电器 8	高级功能 设定
C3 (83)	0051	辅助输出 2 分配	H'00000000 ~ H'00000018(0 ~ 24) ※和辅助输出 1 分配一致	
C3 (83)	0055	报警 SP 选择	H'00000000(0): 当前 SP H'00000001(1): 段 SP	高级功能 设定
C3 (83)	0056	辅助输出 3 分配	H'00000000 ~ H'00000018(0 ~ 24) ※和辅助输出 1 分配一致	
C3 (83)	0057	闭合 / 浮动	H'00000000(0): 浮动) H'00000001(1): 闭合)	初始设定
C3 (83)	0058	行程时间	H'00000001 ~ H'000003E7(1 ~ 999)	
C3 (83)	0059	PV 死区	H'00000000 ~ H'0000270F(0 ~ 9999)	高级功能 设定
C3 (83)	005B	手动有效极限	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
C3 (83)	005C	位置比例 MV 直接设定	H'00000000(0): OFF) H'00000001(1): ON)	
C3 (83)	005D	AT 算出增益	H'00000001 ~ H'00000064(0.1 ~ 10.0)	
C3 (83)	005E	AT 滞后	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9 : 温度输入) H'00000001 ~ H'000003E7 (0.01 ~ 9.99: 模拟输入)	
C3 (83)	005F	有限周期 MV 的变 动范围	H'00000032 ~ H'000001F4(5.0 ~ 50.0)	

变量类型	地址	参数名称	设定(监控)值	菜单名称
C3 (83)	0063	SP 交代	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	高级功能 设定
C3 (83)	0065	PID 组自动选择数据	H'00000000(0): PV H'00000001(1): DV H'00000002(2): SP	
C3 (83)	0066	PID 组自动选择滞后	H'0000000A ~ H'0000270F (0.10 ~ 99.99)	
C3 (83)	0067	PV 变化率演算周期	H'00000001 ~ H'000003E7 (1 ~ 999)	
C3 (83)	0068	加热冷却 调节方法	H'00000000(0): 共通 ※与加热侧相同 H'00000001(1): 线性 H'00000002(2): 风冷 H'00000003(3): 水冷	
C3 (83)	006C	平方根的提取启用	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
C3 (83)	006D	PF 设定	H'00000000(0): 无效 H'00000001(1): 运行 H'00000002(2): 复位 H'00000003(3): 运行 / 复位 H'00000004(4): 保持 / 保持解除 H'00000005(5): 前进 H'00000006(6): 100% AT 实行 / 取消 H'00000007(7): 40% AT 实行 / 取消 H'00000008(8): 所有 PID 组 100% AT 实行 / 取消 H'00000009(9): 所有 PID 组 40% AT 实行 / 取消 H'0000000A(10): 报警门锁解除 H'0000000B(11): 自动 / 手动 H'0000000C(12): 监控 / 设定项目 H'0000000D(13): 移位	

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C3 (83)	006E	监控 / 设定项目显示 1	H'00000000(0): 无效 H'00000001(1): PV/SP/ 程序 No. 监控、段 No. 监控 H'00000002(2): PV/SP/MV(加热) (位置比例型为 “ 阀门开度 ”) H'00000003(3): PV/SP/MV(冷却) H'00000004(4): PV/SP/ 段剩余时间 H'00000005(5): 程序 No. H'00000006(6): 段 No. 监控 H'00000007(7): 待机剩余时间监控 H'00000008(8): 程序经过时间监控 H'00000009(9): 程序剩余时间监控 H'0000000A(10): 段经过时间监控 H'0000000B(11): 段剩余时间监控 H'0000000C(12): 程序重复执行次数监控 H'0000000D(13): 比例带 H'0000000E(14): 积分时间 H'0000000F(15): 微分时间 H'00000010(16): 比例带 (冷却) H'00000011(17): 积分时间 (冷却) H'00000012(18): 微分时间 (冷却) H'00000013(19): 报警值 1 H'00000014(20): 报警上限 1 H'00000015(21): 报警下限 1 H'00000016(22): 报警值 2 H'00000017(23): 报警上限 2 H'00000018(24): 报警下限 2 H'00000019(25): 报警值 3 H'0000001A(26): 报警上限 3 H'0000001B(27): 报警下限 3 H'0000001C(28): 报警值 4 H'0000001D(29): 报警上限 4 H'0000001E(30): 报警下限 4	高级功能 设定
C3 (83)	006F	监控 / 设定项目显示 2	H'00000000 ~ H'0000001E (0 ~ 30) ※和监控 / 设定项目显示 1 一致	
C3 (83)	0070	监控 / 设定项目显示 3	H'00000000 ~ H'0000001E (0 ~ 30) ※和监控 / 设定项目显示 1 一致	
C3 (83)	0071	监控 / 设定项目显示 4	H'00000000 ~ H'0000001E (0 ~ 30) ※和监控 / 设定项目显示 1 一致	
C3 (83)	0072	监控 / 设定项目显示 5	H'00000000 ~ H'0000001E (0 ~ 30) ※和监控 / 设定项目显示 1 一致	

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C3 (83)	0073	“PV/SP(1)” 显示画面选择	H'00000000(0): 无显示 H'00000001(1): “PV/SP” H'00000002(2): “PV” H'00000003(3): “SP/SP(字符显示) / 无显示” H'00000004(4): “PV/SP/MV(加热) (位置比例型为阀门开度)” H'00000005(5): “PV/SP/MV(冷却)” H'00000006(6): “PV/SP/ 程序 No., 段 No.” H'00000007(7): “PV/SP/ 段剩余时间”	高级功能 设定
C3 (83)	0076	PV 状态显示功能	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): 手动 H'00000002(2): 复位 H'00000003(3): 报警 1 H'00000004(4): 报警 2 H'00000005(5): 报警 3 H'00000006(6): 报警 4 H'00000007(7): 报警 1 ~ 4 OR 状态 H'00000008(8): 加热器报警 H'00000009(9): 待机	
C3 (83)	0077	SV 状态显示功能	H'00000000 ~ H'00000008 (0 ~ 9) ※和 PV 状态显示功能相同	
C3 (83)	0083	显示更新周期	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): 0.25 H'00000002(2): 0.5 H'00000003(3): 1.0	
C3 (83)	0084	报警 4 类型	H'00000000 ~ H'00000011 (0 ~ 17) ※和报警 1 类型一致。但 LBA(回路断线报警) 无效。	初始 设定
C3 (83)	0085	事件输入分配 5	H'00000000 ~ H'00000015 (0 ~ 21) ※和事件输入分配 1 一致	
C3 (83)	0086	事件输入分配 6	H'00000000 ~ H'00000015 (0 ~ 21) ※和事件输入分配 1 一致	
C3 (83)	0087	报警时辅助输出 4 开启	H'00000000(0): 关闭 H'00000001(1): 开启	高级功能 设定
C3 (83)	0088	报警 4 滞后	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9 : 温度输入) (0.01 ~ 99.99: 模拟输入)	初始 设定
C3 (83)	0089	移动平均次数	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): 2 次 H'00000002(2): 4 次 H'00000003(3): 8 次 H'00000004(4): 16 次 H'00000005(5): 32 次	高级功能 设定
C3 (83)	008A	报警 4 门锁	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
C3 (83)	008B	报警 4 ON 延时	H'00000000 ~ H'000003E7 (0 ~ 999)	
C3 (83)	008C	报警 4 OFF 延时	H'00000000 ~ H'000003E7 (0 ~ 999)	

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C3 (83)	008D	控制输出 2 信号类型	H'00000000(0): 4-20mA H'00000001(1): 0-20mA	初始 设定
C3 (83)	008E	传送输出信号类型	H'00000000(0): 4-20mA H'00000001(1): 1-5V	
C3 (83)	008F	辅助输出 4 分配	H'00000000 ~ H'00000018 (0 ~ 24) ※ 和辅助输出 1 分配一致	高级功能 设定
C3 (83)	0091	积分 / 微分时间 单位	H'00000000(0): 1s H'00000001(1): 0.1s	
C3 (83)	0092	手动输出方法	H'00000000(0): HOLD H'00000001(1): INIT	
C3 (83)	0093	手动 MV 初始值	标准控制、或位置比例 (闭合): H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0) 加热冷却控制: H'FFFFFFBE6 ~ H'0000041A (-105.0 ~ 105.0)	
C3 (83)	0094	控制输出最小 ON/OFF 幅	H'00000000 ~ H'000001F4 (0.0 ~ 50.0)	
C3 (83)	0095	显示亮度设定	H'00000001 ~ H'00000003 (1 ~ 3)	
C3 (83)	0096	最大通信单位编号	H'00000000 ~ H'00000063 (0 ~ 99)	
C3 (83)	0097	区域类型	H'00000000 (0: DM or 数据寄存器 D) H'00000001 (1: EM0 or 链接寄存器 W) H'00000002 (2: EM1 or 文件寄存器 R) H'00000003 (3: EM2 or 文件寄存器 ZR) H'00000004 (4: EM3) H'00000005 (5: EM4) H'00000006 (6: EM5) H'00000007 (7: EM6) H'00000008 (8: EM7) H'00000009 (9: EM8) H'0000000A (10: EM9) H'0000000B (11: EMA) H'0000000C (12: EMB) H'0000000D (13: EMC) H'0000000E (14: EMD) H'0000000F (15: EME) H'00000010 (16: EMF) H'00000011 (17: EM10) H'00000012 (18: EM11) H'00000013 (19: EM12) H'00000014 (20: EM13) H'00000015 (21: EM14) H'00000016 (22: EM15) H'00000017 (23: EM16) H'00000018 (24: EM17) H'00000019 (25: EM18) ※ or 以后的“协议选择”为“MCP4”时。设定值 4 以后为数据寄存器 D。	
C3 (83)	0098	开始地址上位	H'00000000 ~ H'00000063 (0 ~ 99)	
C3 (83)	0099	开始地址下位	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C3 (83)	009A	接收数据等待时间	H'00000064 ~ H'0000270F (100 ~ 9999)	

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C3 (83)	009B	通信节点编号	H'00000000 ~ H'00000063 (0 ~ 99)	通信设定
C3 (83)	009C	上载设定 1	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C3 (83)	009D	上载设定 2	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C3 (83)	009E	上载设定 3	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C3 (83)	009F	上载设定 4	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C3 (83)	00A0	上载设定 5	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C3 (83)	00A1	上载设定 6	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C3 (83)	00A2	上载设定 7	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C3 (83)	00A3	上载设定 8	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C3 (83)	00A4	上载设定 9	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C3 (83)	00A5	上载设定 10	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C3 (83)	00A6	上载设定 11	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C3 (83)	00A7	上载设定 12	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C3 (83)	00A8	上载设定 13	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C3 (83)	00A9	下载设定 1	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C3 (83)	00AA	下载设定 2	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C3 (83)	00AB	下载设定 3	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C3 (83)	00AC	下载设定 4	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C3 (83)	00AD	下载设定 5	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C3 (83)	00AE	下载设定 6	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C3 (83)	00AF	下载设定 7	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C3 (83)	00B0	下载设定 8	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C3 (83)	00B1	下载设定 9	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C3 (83)	00B2	下载设定 10	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C3 (83)	00B3	下载设定 11	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C3 (83)	00B4	下载设定 12	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C3 (83)	00B5	下载设定 13	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C3 (83)	00B8	LCT 冷却输出最小 ON 时间	H'00000001 ~ H'0000000A (1 ~ 10)	高级功能 设定
C3 (83)	00B9	程序时间单位	H'00000000(0): 时、分 H'00000001(1): 分、秒	初始设定
C3 (83)	00BA	时间设定 / 斜率 设定	H'00000000(0): 时间设定 H'00000001(1): 斜率设定	
C3 (83)	00BB	斜率设定时间单位	H'00000000(0): 分钟 H'00000001(1): 小时	
C3 (83)	00BC	复位时动作	H'00000000(0): 控制停止 H'00000001(1): 定值控制	
C3 (83)	00BD	接通电源后动作	H'00000000(0): 继续 H'00000001(1): 复位 H'00000002(2): 运行 H'00000003(3): 手动 *1	
C3 (83)	00BE	运行结束后动作	H'00000000(0): 复位 H'00000001(1): 继续 H'00000002(2): 定值 SP 模式 *2	
C3 (83)	00BF	PV 启动	H'00000000(0): SP 启动 H'00000001(1): PV 启动	
C3 (83)	00C0	程序结束 ON 时间	H'00000000 ~ H'00000064 (0.0 ~ 10.0) H'FFFFFFF(ON)	
C3 (83)	00C1	待机时间单位	H'00000000(0): 时、分 H'00000001(1): 日、时	初始设定
C3 (83)	00C4	阀门全闭位置	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C3 (83)	00C5	阀门全开位置	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C3 (83)	00C6	电位计规格设定	H'00000000 ~ H'00000005 (0 ~ 5)	
C3 (83)	00C8	所有 PID 组 AT 上限 SP	SP 下限 ~ SP 上限	
C3 (83)	00C9	Burn-out 方式	H'00000000(0): 放大 H'00000001(1): 缩小	高级功能 设定

*1 ON/OFF 控制时，不能选择。

*2 复位时动作作为定值控制时，不能选择。

变量类型	地址	参数名称	设定(监控)值	菜单名称
C4 (84)	0000	程序选择	H'00000000 ~ H'00000007(0 ~ 7)	程序设定
C4 (84)	0001	使用段数 *1	H'00000001 ~ H'00000020(32)	
C4 (84)	0002	段选择 *1	H'00000000 ~ H'0000001F(31)	
C4 (84)	0003	段格式 *2	H'00000000(0): 斜坡 H'00000001(1): 保温 H'00000002(2): 步进	
C4 (84)	0004	段 SP *2	SP 下限 ~ SP 上限	
C4 (84)	0005	段斜率 *2	H'00000000 ~ H'0000270F(0 ~ 9999)	
C4 (84)	0006	段时间 *2	H'00000000 ~ H'00009959(0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959(0.00 ~ 99.59)(分、秒)	
C4 (84)	0007	PID 组编号 *1	H'00000000 ~ H'00000008(0 ~ 8)(0): 自动选择	
C4 (84)	0008	报警值 1 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 9999)	
C4 (84)	0009	报警上限 1 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 9999)	
C4 (84)	000A	报警下限 1 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 9999)	
C4 (84)	000B	报警值 2 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 9999)	
C4 (84)	000C	报警上限 2 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 9999)	
C4 (84)	000D	报警下限 2 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 9999)	
C4 (84)	000E	报警值 3 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 9999)	
C4 (84)	000F	报警上限 3 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 9999)	
C4 (84)	0010	报警下限 3 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 9999)	
C4 (84)	0011	报警值 4 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 9999)	
C4 (84)	0012	报警上限 4 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 9999)	
C4 (84)	0013	报警下限 4 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 9999)	

*1 “使用段数”“段选择”“PID 组编号”“报警值 1 ~ 4”“报警上限 1 ~ 4”“报警下限 1 ~ 4”“程序重复执行次数”“程序链接地址 No.”“时间信号 1/2 设定段”“时间信号 1/2 ON 时间”“时间信号 1/2 OFF 时间”的访问以“程序选择”指定的参数为对象。访问时,请确认“程序选择”的设定值。

*2 “段格式”、“段 SP”、“段斜率”、“段时间”的访问以“程序选择”和“段选择”指定的参数为对象。访问时,请确认“程序选择”和“段选择”的设定值。

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C4 (84)	0014	程序重复执行次数 *1	H'00000000 ~ '0000270F (0 ~ 9999)	程序设定
C4 (84)	0015	程序链接地址 No. *1	H'FFFFFFFF(-1): 无链接 H'00000000 ~ H'00000007 (0 ~ 7)	
C4 (84)	0016	时间信号 1 设定段 *1	H'00000000(0) ~ 使用段数 -1	
C4 (84)	0017	时间信号 1 ON 时间 *1	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	
C4 (84)	0018	时间信号 1 OFF 时间 *1	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	
C4 (84)	0019	时间信号 2 设定段 *1	H'00000000(0) ~ 使用段数 -1	
C4 (84)	001A	时间信号 2 ON 时间 *1	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	
C4 (84)	001B	时间信号 2 OFF 时间 *1	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	

*1 “使用段数”“段选择”“PID 组编号”“报警值 1 ~ 4”“报警上限 1 ~ 4”“报警下限 1 ~ 4”“程序重复执行次数”“程序链接地址 No.”“时间信号 1/2 设定段”“时间信号 1/2 ON 时间”“时间信号 1/2 OFF 时间”的访问以“程序选择”指定的参数为对象。访问时，请确认“程序选择”的设定值。

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C5 (85)	0000	PID1 比例带	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	PID 设定
C5 (85)	0001	PID1 积分时间	标准、加热冷却、位置比例 (闭合): H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”) 位置比例 (浮动): H'00000001 ~ H'0000270F (0 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”)	
C5 (85)	0002	PID1 微分时间	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”)	
C5 (85)	0003	PID1MV 上限	标准控制、或位置比例 (闭合): MV 下限 + 0.1 ~ H'0000041A (MV 下限 + 0.1 ~ 105.0) 加热冷却控制: H'00000000 ~ H'0000041A (0.0 ~ 105.0)	
C5 (85)	0004	PID1 MV 下限	标准控制、或位置比例 (闭合): H'FFFFFFCE ~ MV 上限 - 0.1 (-5.0 ~ MV 上限 - 0.1) 加热冷却控制: H'FFFFFFBE6 ~ H'00000000 (-105.0 ~ 0.0)	
C5 (85)	0005	PID1 自动选择 范围上限	温度输入: H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999) 模拟输入: H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0)	
C5 (85)	0007	PID1 LBA 检测时间	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C5 (85)	0008	PID1 比例带 (冷却)	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
C5 (85)	0009	PID1 积分时间 (冷却)	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”)	
C5 (85)	000A	PID1 微分时间 (冷却)	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”)	
C5 (85)	000B	PID1 死区	温度输入: H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 999.9) 模拟输入: H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-19.99 ~ 99.99)	
C5 (85)	000C	PID1 手动复位值	H'00000000 ~ H'000003E8 (0.0 ~ 100.0)	
C5 (85)	0010	PID2 比例带	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
	~	~		
C5 (85)	001C	PID2 手动 复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C5 (85)	0020	PID3 比例带	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
	~	~		
C5 (85)	002C	PID3 手动 复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C5 (85)	0030	PID4 比例带	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
	~	~		

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C5 (85)	003C	PID4 手动 复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	PID 设定
C5 (85)	0040	PID5 比例带	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
	~	~		
C5 (85)	004C	PID5 手动 复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C5 (85)	0050	PID6 比例带	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
	~	~		
C5 (85)	005C	PID6 手动 复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C5 (85)	0060	PID7 比例带	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
	~	~		
C5 (85)	006C	PID7 手动 复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C5 (85)	0070	PID8 比例带	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
	~	~		
C5 (85)	007C	PID8 手动 复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
C9 (85)	0000	上载设定 1	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0001	上载设定 2	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0002	上载设定 3	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0003	上载设定 4	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0004	上载设定 5	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0005	上载设定 6	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0006	上载设定 7	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0007	上载设定 8	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0008	上载设定 9	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0009	上载设定 10	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	000A	上载设定 11	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	000B	上载设定 12	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	000C	上载设定 13	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	000D	上载设定 14	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	000E	上载设定 15	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	000F	上载设定 16	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0010	上载设定 17	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C9 (85)	0011	上载设定 18	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	通信设定
C9 (85)	0012	上载设定 19	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0013	上载设定 20	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0014	上载设定 21	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0015	上载设定 22	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0016	上载设定 23	H'00000000 ~ H'000000B3 (0 ~ 179)	
C9 (85)	0017	下载设定 1	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0018	下载设定 2	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0019	下载设定 3	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	001A	下载设定 4	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	001B	下载设定 5	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	001C	下载设定 6	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	001D	下载设定 7	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	001E	下载设定 8	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	001F	下载设定 9	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0020	下载设定 10	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0021	下载设定 11	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0022	下载设定 12	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0023	下载设定 13	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0024	下载设定 14	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0025	下载设定 15	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0026	下载设定 16	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0027	下载设定 17	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0028	下载设定 18	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0029	下载设定 19	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	002A	下载设定 20	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	002B	下载设定 21	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	002C	下载设定 22	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
C9 (85)	002D	下载设定 23	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	通信设定
C9 (85)	002E	下载设定 24	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	002F	下载设定 25	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0030	下载设定 26	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0031	下载设定 27	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0032	下载设定 28	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0033	下载设定 29	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0034	下载设定 30	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0035	下载设定 31	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0036	下载设定 32	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0037	下载设定 33	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0038	下载设定 34	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0039	下载设定 35	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	003A	下载设定 36	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	003B	下载设定 37	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	003C	下载设定 38	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	003D	下载设定 39	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	003E	下载设定 40	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	003F	下载设定 41	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0040	下载设定 42	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	
C9 (85)	0041	下载设定 43	H'0000001E ~ H'000000B3 (30 ~ 179)	

变量类型	地址	参数名称	设定(监控)值	菜单名称
DA (9A)	0000	程序 0 使用段数	H'00000001 ~ H'00000020 (1 ~ 32)	程序设定
DA (9A)	0001	程序 0 PID 组编号	H'00000000 ~ H'00000008 (0 ~ 8)(0): 自动选择	
DA (9A)	0002	程序 0 报警值 1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
DA (9A)	0003	程序 0 报警上限 1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
DA (9A)	0004	程序 0 报警下限 1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
DA (9A)	0005	程序 0 报警值 2	H'FFFFFF831 ~ H'0000270 (-1999 ~ 9999)	
DA (9A)	0006	程序 0 报警上限 2	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
DA (9A)	0007	程序 0 报警下限 2	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
DA (9A)	0008	程序 0 报警值 3	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
DA (9A)	0009	程序 0 报警上限 3	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
DA (9A)	000A	程序 0 报警下限 3	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
DA (9A)	000B	程序 0 报警值 4	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
DA (9A)	000C	程序 0 报警上限 4	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
DA (9A)	000D	程序 0 报警下限 4	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
DA (9A)	000E	程序 0 程序 重复执行次数	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
DA (9A)	000F	程序 0 程序 链接地址 No.	H'FFFFFFFF (-1): 无链接 H'00000000 ~ H'00000007 (0 ~ 7)	
DA (9A)	0010	程序 0 时间信号 1 设定段	H'00000000(0) ~ 使用段数 -1	
DA (9A)	0011	程序 0 时间信号 1 ON 时间	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	
DA (9A)	0012	程序 0 时间信号 1 OFF 时间	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	
DA (9A)	0013	程序 0 时间信号 2 设定段	H'00000000(0) ~ 使用段数 -1	
DA (9A)	0014	程序 0 时间信号 2 ON 时间	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	
DA (9A)	0015	程序 0 时间信号 2 OFF 时间	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	

变量类型	地址	参数名称	设定(监控)值	菜单名称
DA (9A)	0016	程序 0 段 0 格式	H'00000000(0): 斜坡 H'00000001(1): 保温 H'00000002(2): 步进	程序设定
DA (9A)	0017	程序 0 段 0 SP	SP 下限 ~ SP 上限	
DA (9A)	0018	程序 0 段 0 斜率	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
DA (9A)	0019	程序 0 段 0 时间	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	
DA (9A)	001A	程序 0 段 1 格式	以下与段 0 相同	
	~	~		
DA (9A)	001E	程序 0 段 2 格式		
	~	~		
DA (9A)	0022	程序 0 段 3 格式		
	~	~		
DA (9A)	0026	程序 0 段 4 格式		
	~	~		
DA (9A)	002A	程序 0 段 5 格式		
	~	~		
DA (9A)	002E	程序 0 段 6 格式		
	~	~		
DA (9A)	0032	程序 0 段 7 格式		
	~	~		
DA (9A)	0036	程序 0 段 8 格式		
	~	~		
DA (9A)	003A	程序 0 段 9 格式		
	~	~		
DA (9A)	003E	程序 0 段 10 格式		
	~	~		
DA (9A)	0042	程序 0 段 11 格式		
	~	~		
DA (9A)	0046	程序 0 段 12 格式		
	~	~		
DA (9A)	004A	程序 0 段 13 格式		
	~	~		

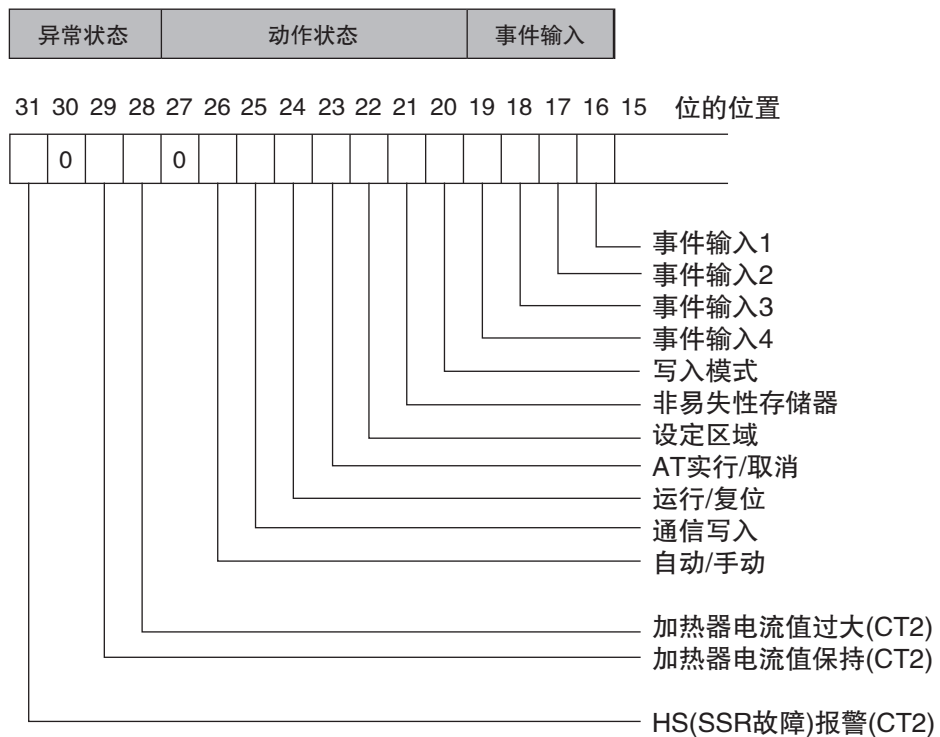
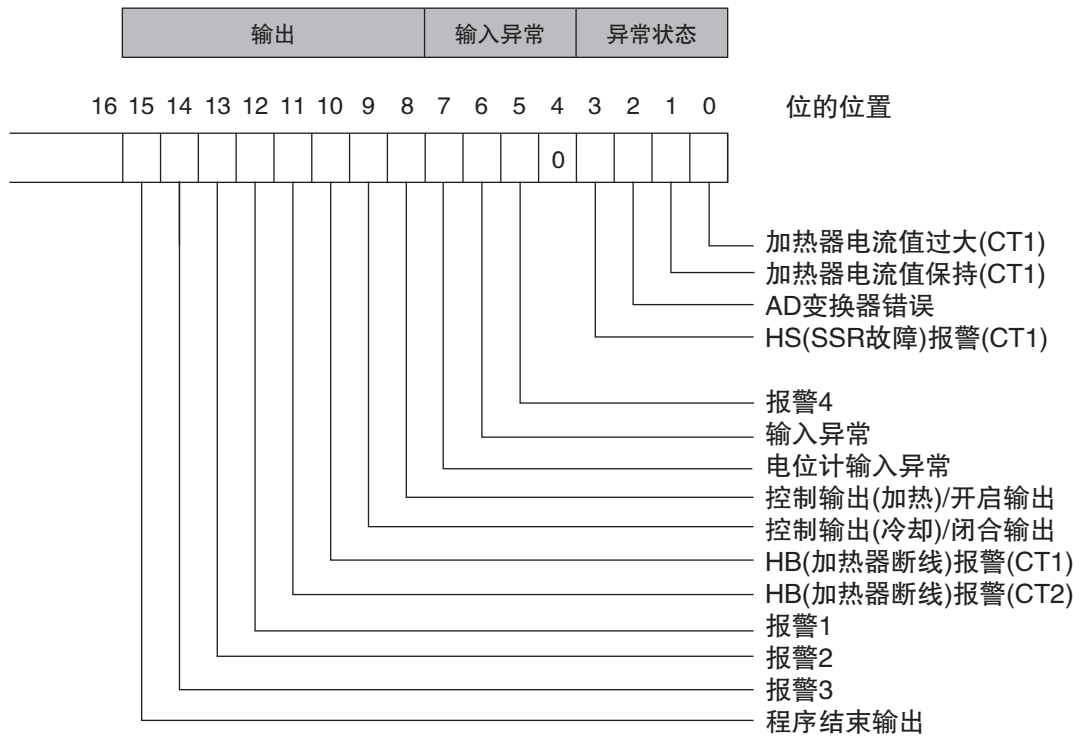
变量类型	地址	参数名称	设定(监控)值	菜单名称
DA (9A)	004E	程序0 段14格式		程序设定
	~	~		
DA (9A)	0052	程序0 段15格式		
	~	~		
DA (9A)	0056	程序0 段16格式		
	~	~		
DA (9A)	005A	程序0 段17格式		
	~	~		
DA (9A)	005E	程序0 段18格式		
	~	~		
DA (9A)	0062	程序0 段19格式		
	~	~		
DA (9A)	0066	程序0 段20格式		
	~	~		
DA (9A)	006A	程序0 段21格式		
	~	~		
DA (9A)	006E	程序0 段22格式		
	~	~		
DA (9A)	0072	程序0 段23格式		
	~	~		
DA (9A)	0076	程序0 段24格式		
	~	~		
DA (9A)	007A	程序0 段25格式		
	~	~		
DA (9A)	007E	程序0 段26格式		
	~	~		

变量类型	地址	参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
DA (9A)	0082	程序 0 段 27 格式		程序设定
	~	~		
DA (9A)	0086	程序 0 段 28 格式		
	~	~		
DA (9A)	008A	程序 0 段 29 格式		
	~	~		
DA (9A)	008E	程序 0 段 30 格式		
	~	~		
DA (9A)	0092	程序 0 段 31 格式		
	~	~		
DA (9A)	0100	程序 1 段使用数	以下与程序 0 相同	
	~	~		
DA (9A)	0200	程序 2 段使用数		
	~	~		
DA (9A)	0300	程序 3 段使用数		
	~	~		
DA (9A)	0400	程序 4 段使用数		
	~	~		
DA (9A)	0500	程序 5 段使用数		
	~	~		
DA (9A)	0600	程序 6 段使用数		
	~	~		
DA (9A)	0700	程序 7 段使用数		
	~	~		

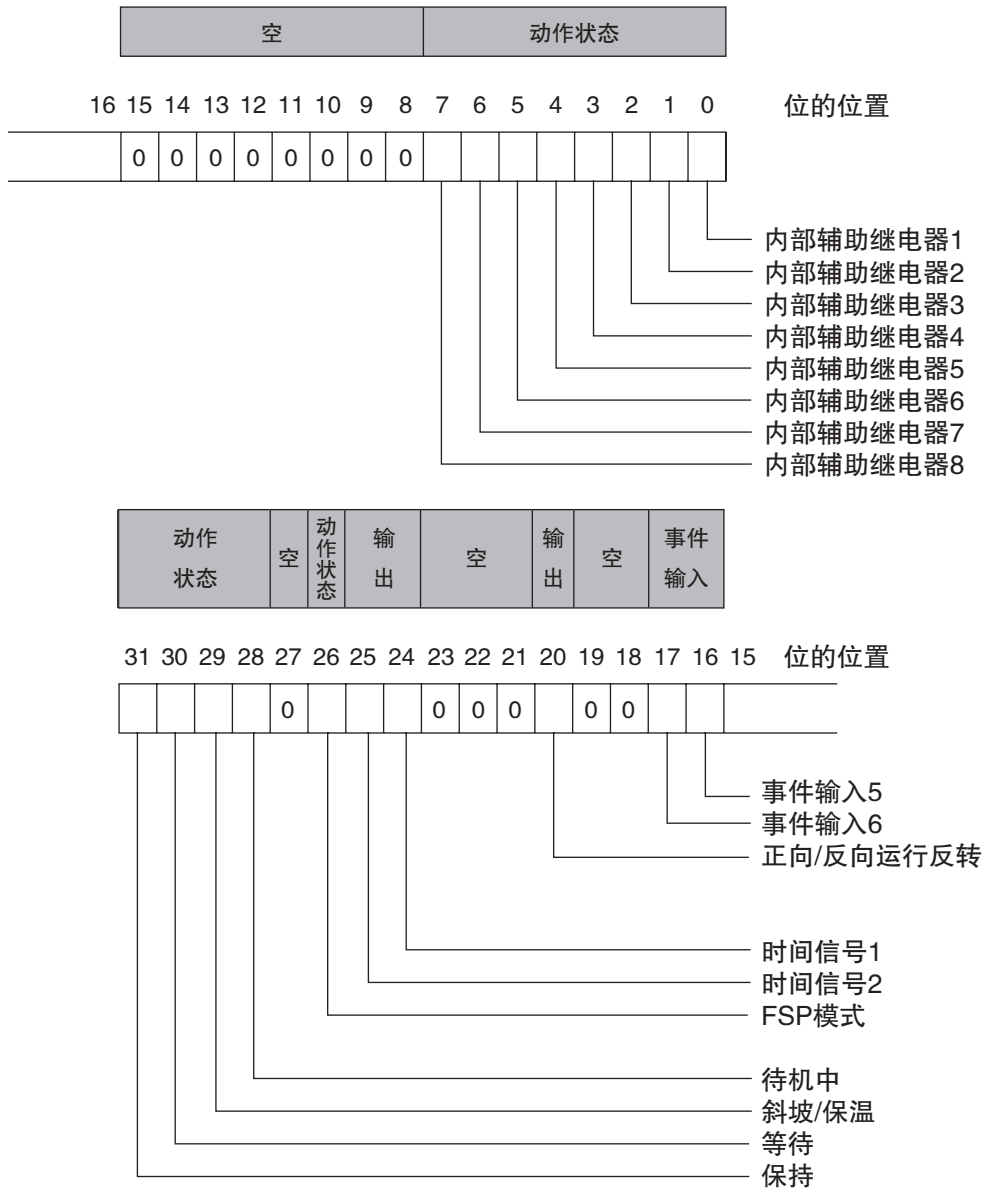
3-2 状态

状态数据如下所示。

● 状态



● 状态 2



● 状态

位的位置	状态	位的内容		
		0	1	
状态 (低位侧)	0	加热器电流值过大 (CT1)	未发生	发生
	1	加热器电流值保持 (CT1) *	更新	保持
	2	AD 变换器错误	未发生	发生
	3	HS(SSR 故障) 报警 (CT1)	OFF	ON
	4	(空)	未发生	-
	5	报警 4	OFF	ON
	6	输入异常	未发生	发生
	7	电位计输入异常	未发生	发生
	8	控制输出 (加热) / 开启输出	OFF	ON
	9	控制输出 (冷却) / 闭合输出	OFF	ON
	10	HB(加热器断线) 报警 (CT1)	OFF	ON
	11	HB(加热器断线) 报警 (CT2)	OFF	ON
	12	报警值 1	OFF	ON
	13	报警值 2	OFF	ON
	14	报警值 3	OFF	ON
状态 (高位侧)	15	程序结束输出	OFF	ON
	16	事件输入 1	OFF	ON
	17	事件输入 2	OFF	ON
	18	事件输入 3	OFF	ON
	19	事件输入 4	OFF	ON
	20	写入模式	备份模式	RAM 写入模式
	21	非易失性存储器	RAM = 非易失性存储器	RAM ≠ 非易失性存储器
	22	设定区域	设定区域 0	设定区域 1
	23	AT 实行 / 取消	AT 取消中	AT 执行中
	24	运行 / 复位	运行	复位
	25	通信写入	OFF(禁止)	ON(许可)
	26	自动 / 手动	自动模式	手动模式
	27	(空)	OFF	-
	28	加热器电流值过大 (CT2)	未发生	发生
	29	加热器电流值保持 (CT2)	更新	保持
	30	(空)	OFF	-
	31	HS(SSR 故障) 报警 (CT2)	OFF	ON

(注)1 “空”位始终为 OFF。

2 在设定区域 1 读出后如下所示。

- 电流值过大 : 保持前一次值
- AD 变换器错误 : 保持前一次值
- 输入异常 : 保持前一次值
- 电位计输入异常 : 保持前一次值
- HB 输出、HS 输出 : 清除
- 程序结束输出 : 清除
- 电流值保持 : 保持前一次值
- 加热输出、冷却输出、
开启输出、闭合输出 : 清除
- 报警输出 : 清除

* 控制输出的 ON 时间不足 100ms(控制周期 0.1s、0.2s 时为 30ms) 时, 设为 “1”, 加热器电流值监控器保持此前的值。

● 状态 2

位的位置	状态	位的内容		
		0	1	
状态 (低位侧)	0	内部辅助继电器 1	OFF	ON
	1	内部辅助继电器 2	OFF	ON
	2	内部辅助继电器 3	OFF	ON
	3	内部辅助继电器 4	OFF	ON
	4	内部辅助继电器 5	OFF	ON
	5	内部辅助继电器 6	OFF	ON
	6	内部辅助继电器 7	OFF	ON
	7	内部辅助继电器 8	OFF	ON
	8	(空)	OFF	-
	9	(空)	OFF	-
	10	(空)	OFF	-
	11	(空)	OFF	-
	12	(空)	OFF	-
	13	(空)	OFF	-
	14	(空)	OFF	-
状态 (高位侧)	15	(空)	OFF	-
	16	事件输入 5	OFF	ON
	17	事件输入 6	OFF	ON
	18	(空)	OFF	-
	19	(空)	OFF	-
	20	正向 / 反向运行反转	非反转	反转
	21	(空)	OFF	-
	22	(空)	OFF	-
	23	(空)	OFF	-
	24	时间信号 1	OFF	ON
	25	时间信号 2	OFF	ON
	26	FSP 模式	OFF (PSP)	ON (FSP)
	27	(空)	OFF	-
	28	待机中	OFF	待机中
	29	斜坡 / 保温	保温	斜坡
	30	等待	OFF	等待中
	31	保持	OFF	保持中

(注)1 “空”位始终为 OFF。

2 在设定区域 1 读出后如下所示。

- 内部辅助继电器 1 ~ 8 : 清除
- 时间信号 1 ~ 2 : 保持前一次值
- FSP 模式 : 保持前一次值
- 待机中 : 保持前一次值
- 斜坡 / 保温 : 保持前一次值
- 等待 : 保持前一次值
- 保持 : 保持前一次值

4

Modbus 通信步骤

按照 Modbus 格式通信时，请阅读本章。

4

4-1 数据格式	4-2
4-1-1 指令帧	4-2
4-1-2 响应帧	4-4
4-1-3 错误代码	4-5
4-2 功能一览	4-6
4-3 关于变量区域	4-7
4-4 服务详情	4-8
4-4-1 读出变量 (多个)	4-8
4-4-2 写入变量 (多个)	4-10
4-4-3 写入变量 (单一 / 动作指令)	4-12
4-4-4 回波测试	4-14

4-1 数据格式

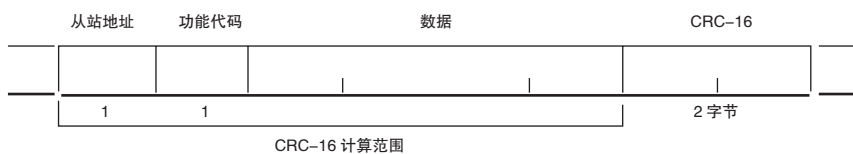
遵照 Modbus(RTU) 通信步骤，来自上位计算机的指令以及来自 E5 □ C-T 的响应都以被称为帧的数据集合为单位。

指令帧和响应帧的构成如下所述。

在以下的说明中，如果数值前面带有“H”，则表示 16 进制数，如“H'02”。像(“00”)那样，如果数字或字母用双引号括起来，则表示 ASCII 码。

4-1-1 指令帧

RTU 模式时，至少需要以 3.5 字符时间的静噪间隔开始，并至少以 3.5 字符时间的静噪间隔结束。



	至少 3.5 字符时间的静噪间隔
从站地址	请指定“单位编号”。 能以 16 进制格式设定 H'00 ~ H'63(0 ~ 99)。 统一广播时，请指定 H'00。 但广播时不返回响应。
功能代码	功能代码是表示上位设备指令类型的代码，用 16 进制格式的 1 个字节进行设定。
数据	与功能代码相应的文本主体。 用于指定变量地址、参数的值等。(用 16 进制格式设定)
CRC-16	Cyclic Redundancy Check 根据自从站地址到数据末尾的值算出的校验码。 采用 16 进制格式 2 个字节。
	至少 3.5 字符时间的静噪间隔

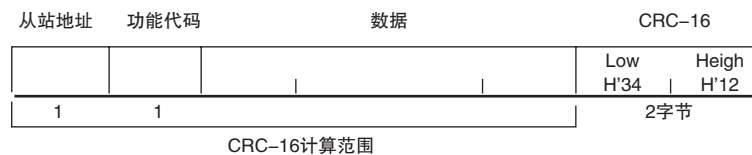
● CRC-16 的计算示例

在演算用的工件 (16 位寄存器: 以下称 CRC 寄存器) 中逐字节处理信息。

- (1) 将 CRC 寄存器的初始值设为 H'FFFF。
- (2) 对 CRC 寄存器和信息的第 1 个字节数据进行 XOR 运算, 并将计算结果返回 CRC 寄存器。
- (3) 用“0”填入 MSB, 同时使 CRC 寄存器右移 1 位。
- (4) 从 LSB 移动的位如果为“0”, 则重复执行步骤 (3)(处理下 1 个移位)。
从 LSB 移动的位如果为“1”, 则对 CRC 寄存器和 H'A001 进行 XOR 运算, 并将结果返回 CRC 寄存器。
- (5) 重复执行步骤 (3) 和 (4), 直到移动 8 位。
- (6) 如果信息处理尚未结束, 则对 CRC 寄存器和信息的下 1 个字节进行 XOR 运算, 并返回 CRC 寄存器, 从第 (3) 步起重复执行。
- (7) 将计算的结果 (CRC 寄存器的值) 从低位字节附加到信息上。

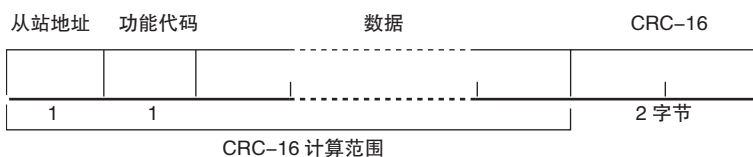
·计算结果的附加示例

算出的 CRC 值为 H'1234 时, 如下所示附加在指令帧上。

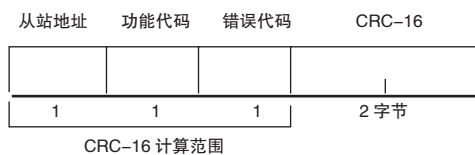


4-1-2 响应帧

● 正常时的响应帧



● 异常时的响应帧



从站地址	直接使用通过指令帧指定的编号。 返回了响应的单位编号。
功能代码	接收了信号的功能代码。 但异常时的响应帧是将“H'80”加在接收了信号的功能代码上的值，表示异常响应。 例) 接收功能代码 = H'03 异常时回响应帧内的功能代码 = H'83
错误代码	表示异常内容的结束代码。
CRC-16	Cyclic Redundancy Check 根据自从站地址到数据末尾的值算出的校验码。 采用 16 进制格式 2 个字节。

4-1-3 错误代码

结束代码	名称	内容
H'01	功能代码错误	接收了不支持的功能代码时。
H'02	变量地址错误	通过变量地址指定的变量区域编号不在范围内。
H'03	变量数据错误	元素数量与数据数量不一致。 元素数量 × 2 与字节计数不一致。 响应长度超出通信缓存容量。动作指令时指令代码、相关信息错误。写入数据不在设定范围内。
H'04	动作错误	写入数据的设定内容为当前的动作模式所不允许。 · 通信写入 OFF(禁止)。 · 已从设定区域 0 一侧写入至设定区域 1 的参数中。 · 已从非保护菜单写入至保护参数中。 · AT 实行中。 · 不能处理动作指令。

● 无响应

下述情况时不处理接收指令，也不返回响应。

因此上位设备为超时状态。

- 接收指令的从站地址与通信单位编号不一致时；
- 因传送错误等原因导致奇偶错误、帧错误、超程错误时；
- 已接收的指令帧内发生了 CRC-16 代码错误时；
- 构成指令帧的各数据的接收时间间隔空置了大于 3.5 字符时间时。

此外，在以下情况时，虽然执行处理（对象功能时），但无响应。

- 指定广播（从站地址：H'00）时。

4-2 功能一览

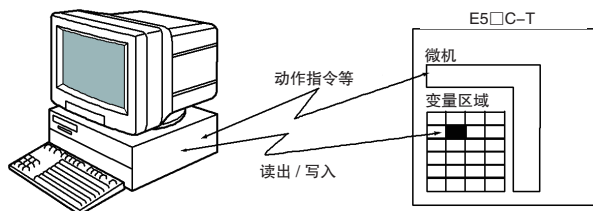
功能代码一览如下所示。

功能代码一览

功能代码	名称	处理
03(H'03)	读出变量 (多个)	读出变量区域。 可读出多个连续的变量。
16(H'10)	写入变量 (多个)	写入变量区域。 可写入多个连续的变量。 可进行统一广播(指定广播)。
06(H'06)	写入变量 (单一/动作指令)	进行变量区域的写入以及动作指令的写入。 通过在2字节模式时指定地址,可向1个参数中写入。(不支持4字节模式。) 可进行统一广播(指定广播)。
08(H'08)	回波测试	进行回波测试。

4-3 关于变量区域

利用通信与E5□C-T进行数据交换的领域称为变量区域。
读出当前值、读出/写入各种参数等操作均在变量区域进行。
但动作指令不使用变量区域。



通过通道识别符、区域编号和区域内地址来指定变量区域内变量的位置，即可访问变量区域。

● 地址

按照变量类型编写地址。请以 2 字节 16 进制格式书写地址，并以访问容量为单位编写。

● 元素数量

以 2 字节 16 进制格式书写元素数量。元素数量的指定范围因指令而异。

4 字节模式

由于 1 个元素是双字节数据，因此以 2 个元素为单位进行指定。
指定偶数地址，以 2 的倍数指定元素数量，以 4 个字节为单位进行读出/写入。

2 字节模式

由于 1 个元素是双字节数据，因此以 1 个元素为单位进行指定。
通过以 1 个元素为单位指定，以 2 字节数据为单位进行读出/写入。

● 设定值

向变量区域的读出/写入值以忽略小数点位置的 16 进制格式表示 (负值为 2 的补码)。

例) D'105.0 → H'0000041A

变量为 16 进制格式 4 位或 8 位的数值。负值以 2 的补码形式表示。采用 16 进制格式，无小数点。
例如：E5□C-T 的当前值为 105.0 时，以 4 字节模式读出当前值，即为 H'0000041A (105.0 → 1050 → H'0000041A)。

但是，单位为“时·分”、“分·秒”、“日·时”的读出/写入值，是与显示值相同的BCD格式。

例) 显示为 99.59 → H'00009959

4-4 服务详情

4-4-1 读出变量 (多个)

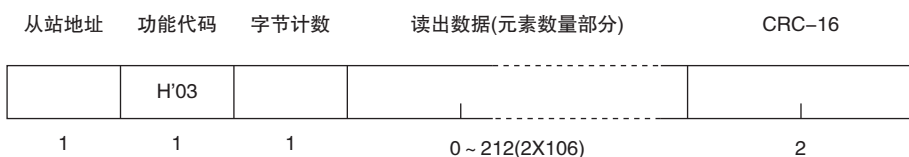
为以下指令帧设置必要的的数据后，读出变量区域。

指令帧

从站地址	功能代码	读出开始地址	元素数量	CRC-16
1	H'03	2	2	2 字节

数据名称	说明
从站地址	请指定 E5□C-T 的“单位编号”。 能以 16 进制格式设定 H'01 ~ H'63(1 ~ 99)。
功能代码	变量区域读出的功能代码为 H'03。
读出开始地址	请指定要读出的参数地址。 地址请参照 □□ “第 5 章 通信数据 Modbus”。
元素数量	4 字节模式 请指定要读出的参数数量 × 2 作为元素数量。 指定范围为 H'0002 ~ H'006A(2 ~ 106)。 设定为 H'006A 时，可读出 53 个参数。 例) 参数数量为第 2 项时，设定为 H'0004。 2 字节模式 请指定要读出的参数数量作为元素数量。 指定范围为 H'0001 ~ H'006A(1 ~ 106)。 设定为 H'006A 时，可读出 106 个参数。 例) 参数数量为第 2 项时，设定为 H'0002。
CRC-16	根据自从站地址到数据末尾的值算出的校验码。 计算方法请参照 □□ “4-1-1 指令帧 ● CRC-16 的计算示例”(4-3 页)。

响应帧



数据名称	说明
从站地址	直接使用指令帧中的值。
功能代码	接收了信号的功能代码。 但异常时的响应帧是将“H'80”加在接收了信号的功能代码上的值，表示异常响应。 例) 接收功能代码 = H'03 异常时回应响应帧内的功能代码 = H'83
字节计数	读出数据的字节数。
读出数据	读出的参数的值。
CRC-16	根据自从站地址到数据末尾的值算出的校验码。 计算方法请参照□□“4-1-1 指令帧 ● CRC-16 的计算示例”(4-3 页)。

响应代码

功能代码	错误代码	错误名称	原因
H'83	H'02	变量地址错误	读出开始地址异常。
	H'03	变量数据错误	元素数量超过了指定范围。
H'03	-	正常结束	无异常。

◆ 隐藏参数的读出

也可读出设定为隐藏的参数以及因机型而不显示的参数。

· 指令 / 响应示例

读出“当前值”的示例如下所示。(从站地址: H'01 时)

4 字节模式时的“当前值”

· 地址: H'0000 读出数据: H'000003E8 (100.0 °C时)

指令:

响应:

2 字节模式时的“当前值”

· 地址: H'2000 读出数据: H'03E8 (100.0 °C时)

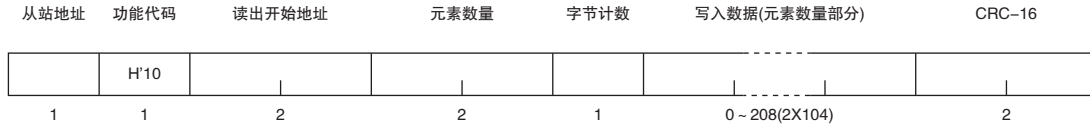
指令:

响应:

4-4-2 写入变量 (多个)

为以下指令帧设置必要的的数据后，写入变量区域。

指令帧



数据名称	说明
从站地址	请指定E5□C-T的“单位编号”。 能以16进制格式设定H'01 ~ H'63(1 ~ 99)。
功能代码	变量区域写入的功能代码为 H'10。
写入开始地址	请指定要写入的参数地址。 地址请参照 □□ “第 5 章 通信数据 Modbus”。
元素数量	4 字节模式 请指定要写入的参数数量 × 2 作为元素数量。 指定范围为 H'0002 ~ H'0068(2 ~ 104)。 设定为 H'0068 时，可写入 52 个参数。 例) 参数数量为第 2 项时，设定为 H'0004。 2 字节模式 请指定要写入的参数数量作为元素数量。 指定范围为 H'0001 ~ H'0068(1 ~ 104)。 设定为 H'0068 时，可写入 104 个参数。 例) 参数数量为第 2 项时，设定为 H'0002。
字节计数	请指定写入数据的字节数。
CRC-16	根据自从站地址到数据末尾的值算出的校验码。 计算方法请参照 □□ “4-1-1 指令帧 ● CRC-16 的计算示例”(4-3 页)。

● 响应帧

从站地址	功能代码	写入开始地址	元素数量	CRC-16
	H'10			
1	1	2	2	2字节

数据名称	说明
从站地址	直接使用指令帧中的值。
功能代码	接收了信号的功能代码。 但异常时的响应帧是将“H'80”加在接收了信号的功能代码上的值，表示异常响应。 例) 接收功能代码 = H'10 异常时回应响应帧内的功能代码 = H'90
写入开始地址	经接收处理的写入开始地址。
元素数量	经接收处理的元素数量。
CRC-16	根据自从站地址到数据末尾的值算出的校验码。 计算方法请参照 □ “4-1-1 指令帧 ● CRC-16 的计算示例” (4-3 页)。

响应代码

功能代码	错误代码	错误名称	原因
H'90	H'02	变量地址错误	写入开始地址异常。
	H'03	变量数据错误	<ul style="list-style-type: none"> ■ 元素数量与数据数量不一致。 ■ 元素数量 × 2 与字节计数不一致。 ■ 写入数据不在设定范围内。
	H'04	动作错误	不是可写入的动作状况。写入数据的设定内容为当前的动作模式所不允许。 <ul style="list-style-type: none"> ■ 通信写入 OFF(禁止)。 ■ 已从设定区域 0 写入至设定区域 1 的设定项目。 ■ 已从非保护菜单写入至保护设定项目。 ■ AT 实行中。 ■ 已在运行中写入“程序 No.”。
H'10	-	正常结束	无异常。

◆隐藏参数的写入

也可写入设定为隐藏的参数以及因机型而不显示的参数。

· 指令 / 响应示例

向操作菜单“报警上限 1”、“报警下限 1”的写入示例如下所示。

(从站地址: H'01 时)

4 字节模式下

“报警上限 1”

· 地址: H1812 写入数据: H'000003E8 (1000 时)

“报警下限 1”

· 地址: H1814 写入数据: H'FFFFFFC18(-1000 时)

指令:

01	10	18 12	00 04	08	00 00 03 E8	FF FF FC 18	8E 90(CRC-16)
----	----	-------	-------	----	-------------	-------------	---------------

响应:

01	10	18 14	00 04	67 6F(CRC-16)
----	----	-------	-------	---------------

2 字节模式下的

“报警上限 1”

· 地址: H3809 写入数据: H'03E8 (1000 时)

“报警下限 1”

· 地址: H380A 写入数据: H'FC18 (-1000 时)

指令:

01	10	38 09	00 02	04	03 E8	FC 18	C1 7E(CRC-16)
----	----	-------	-------	----	-------	-------	---------------

响应:

01	10	38 0A	00 02	9C AA(CRC-16)
----	----	-------	-------	---------------

4-4-3 写入变量 (单一 / 动作指令)

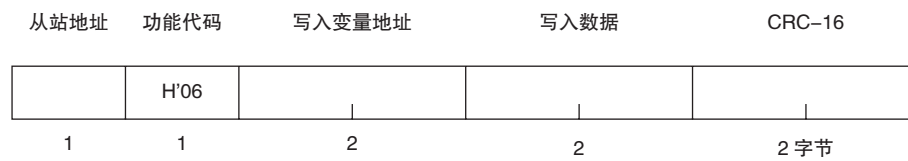
执行变量区域的写入 (单一) 以及动作指令 (通信写入、运行 / 复位、AT 执行 / 取消、写入模式、RAM 数据保存、软件复位、转至设定区域 1、转至保护菜单、自动 / 手动、参数初始化、报警门锁解除、SP 模式、正向 / 反向运行反转、保持、前进)。

仅可写入 2 字节模式。

指令帧

从站地址	功能代码	写入变量地址	写入数据	CRC-16
	H'06			
1	1	2	2	2 字节

响应帧



(1) 写入变量地址

请指定要写入的参数地址。地址请参照 □ “第 5 章 通信数据 Modbus”。
动作指令时，请指定“0000”或“FFFF”。

(2) 指令代码与相关信息

与 CompoWay/F 相同。请参照 □ 2-17 页。

(3) 响应代码

· 正常结束时

功能代码	错误代码	错误名称	内容
H'06	-	正常结束	无异常。

· 发生错误时

功能代码	错误代码	错误名称	内容
H'86	H'02	变量地址错误	写入变量地址异常。
	H'03	变量数据错误	写入数据异常。 · 写入数据不在设定范围内。 · 指令代码、相关信息错误。
	H'04	动作错误	不是可写入的动作状况。 · 通信写入 OFF(禁止)。“通信写入”的受理与“ON/OFF”无关。 · 已从设定区域 0 一侧写入至设定区域 1 的参数中。 · 已从非保护菜单写入至保护参数中。 · AT 实行中。 · 无法处理。详情请参照 □ “4.4 服务详情 (5) 各动作指令的说明与注意事项” (4-13 页)。

(注) 变量写入的详情请参照 □ “4-4-2 写入变量 (多个)” (4-10 页)，AT(自动调节)请参照 □ “E5 □ C-T 数字式控制器 用户手册” (手册号: H188)。

(4) 指令 / 响应示例

复位指令的示例如下所示。(从站地址: H'01 时)

复位指令 (指令代码: “01”、相关信息: “01”)

· 地址: H'0000(固定)

写入数据: H'0101(运行 / 复位的停止指令)

指令:

01	06	00 00	01 01	49 9A(CRC-16)
----	----	-------	-------	---------------

响应:

01	06	00 00	01 01	49 9A(CRC-16)
----	----	-------	-------	---------------

(5) 各动作指令的说明与注意事项

与 CompoWay/F 相同。请参照 □ 2-18 页。

4-4-4 回波测试

指令帧

从站地址	功能代码	固定值	测试数据	CRC-16
	H'08	H'00 H'00		
1	1	2	2	2字节

响应帧

从站地址	功能代码	固定值	测试数据	CRC-16
	H'08	H'00 H'00		
1	1	2	2	2字节

(注)正常结束时，返回与指令内容相同的响应。

(1) 测试数据

以 2 字节的 HEX 格式书写的任意数据。

(2) 响应代码

功能代码	错误代码	名称	内容
H'88	H'03	变量数据错误	固定值非“H'00、H'00”。
H'08	-	正常结束	无异常。

(3) 指令 / 响应示例

回波测试示例如下所示。

(假定测试数据为 H'1234 时)

(从站地址：H'01 时)

指令：	01	08	00 00	12 34	ED 7C(CRC-16)
响应：	01	08	00 00	12 34	ED 7C(CRC-16)

5

通信数据 Modbus

本章介绍了利用 Modbus 进行通信的各种通信数据一览表。

5-1 变量区域 (设定范围) 一览	5-2
5-2 状态	5-18

5-1 变量区域 (设定范围) 一览

· 4 字节模式

1 个元素按照 4 字节数据 (H'00000000 ~ H'FFFFFFF) = 2 元素为单位来指定。
指定偶数地址, 以 2 的倍数指定元素数量, 以 4 字节数据为单位进行读出 / 写入。

· 2 字节模式

1 个元素按照 2 字节数据 (H'0000 ~ H'FFFF) = 1 元素为单位来指定。
通过以 1 个元素为单位指定, 以 2 字节数据为单位进行读出 / 写入。

变量区域的一览表如下所示。设定 (监控) 值栏中, 以 16 进制数表示的数据为 Modbus 的设定范围, () 内的值为实际的设定范围。

用文字说明的部分请参照相应的设定项目。

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
0000	2000	PV	温度: 依据各传感器的指示范围 模拟: 比例缩放下限 - 5%FS ~ 比例缩放上限 + 5%FS	操作
0002	2001	状态 *1 *2	参照 □ “5-2 状态” (5-18 页)	
0004	2002	当前 SP	SP 下限 ~ SP 上限	
0006	2003	加热器电流值 1 监控	H'00000000 ~ H'00000226 (0.0 ~ 55.0)	
0008	2004	MV 监控 (加热)	标准: H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0) 加热冷却: H'00000000 ~ H'0000041A (0.0 ~ 105.0)	
000A	2005	MV 监控 (冷却)	H'00000000 ~ H'0000041A (0.0 ~ 105.0)	
0404	2402	PV	温度: 依据各传感器的指示范围 模拟: 比例缩放下限 - 5%FS ~ 比例缩放上限 + 5%FS	
0406	2403	当前 SP	SP 下限 ~ SP 上限	
0408	2404	程序 No. 监控	H'00000000 ~ H'00000007 (0 ~ 7)	无对应
040A	2405	PID 组编号监控	H'00000001 ~ H'00000008 (1 ~ 8)	
040C	2406	状态 *1 *2	参照 □ “5-2 状态” (5-18 页)	
040E	2407	状态 *1 *3	参照 □ “5-2 状态” (5-18 页)	
0410	2408	状态 2 *1 *2	参照 □ “5-2 状态” (5-18 页)	
0412	2409	状态 2 *1 *3	参照 □ “5-2 状态” (5-18 页)	
0420	2410	小数点位置监控	H'00000000 ~ H'00000003 (0 ~ 3)	
0500	2500	操作 / 调整保护	H'00000000(0) ~ H'00000005(5) 0: 无限制 1: 操作菜单 (PV 显示, PV/SP 许可, 其他许可), 程序菜单许可, 调整菜单许可, PID 设定菜单禁止 2: 操作菜单 (PV 显示, PV/SP 许可, 其他许可), 程序菜单许可, 调整菜单禁止, PID 设定菜单禁止 3: 操作菜单 (PV 显示, PV/SP 许可, 其他许可), 程序菜单禁止, 调整菜单禁止, PID 设定菜单禁止 4: 操作菜单 (PV 显示, PV/SP 许可, 其他禁止), 程序菜单禁止, 调整菜单禁止, PID 设定菜单禁止 5: 操作菜单 (PV 显示, PV/SP 显示, 其他禁止), 程序菜单禁止, 调整菜单禁止, PID 设定菜单禁止	

*1 主体显示部不显示。

*2 2 字节模式时读出低位 16 位。

*3 2 字节模式时读出高位 16 位。

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
0502	2501	初始设定 / 通信保护	H'00000000(0): 可转至初始 / 通信设定菜单 (显示转至高级功能设定菜单) H'00000001(1): 可转至初始 / 通信设定菜单 (不显示转至高级功能设定菜单) H'00000002(2): 禁止转至初始 / 通信设定菜单	保护
0504	2502	设定变更保护	H'00000000(0): OFF(允许主体显示部的设定变更) H'00000001(1): ON(禁止主体显示部的设定变更)	
0506	2503	PF 键保护	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
0508	2504	转至保护菜单	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
050A	2505	转至保护菜单密码	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999) (仅可设定。监控值始终为 H'00000000)	
050C	2506	参数屏蔽有效	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
0600	2600	手动 MV	· 标准型 标准控制 H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0) 加热冷却控制 H'FFFFFFBE6 ~ H'0000041A (-105.0 ~ 105.0) · 位置比例型 闭合时位置比例 MV 直接设定为 ON H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0)	手动控制
0608	2604	加热器电流值 1 监控	H'00000000 ~ H'00000226 (0.0 ~ 55.0)	操作
060A	2605	MV 监控 (加热)	标准 : H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0) 加热冷却 : H'00000000 ~ H'0000041A (0.0 ~ 105.0)	
060C	2606	MV 监控 (冷却)	H'00000000 ~ H'0000041A (0.0 ~ 105.0)	
060E	2607	阀门开度监控	H'FFFFFF9C ~ H'0000044C (-10.0 ~ 110.0)	
0610	2608	程序 No.	H'00000000 ~ H'00000007 (0 ~ 7)	
0612	2609	段 No. 监控	H'00000000 ~ H'0000001F (0 ~ 31)	
0614	260A	待机剩余时间监控	H'00000000 ~ H'00009959 (时、分) H'00000000 ~ H'00009923 (日、时)	
0616	260B	程序经过时间监控	H'00000000 ~ H'00009959	
0618	260C	程序剩余时间监控	H'00000000 ~ H'00009959	无对应
061A	260D	段经过时间监控	H'00000000 ~ H'00009959	
061C	260E	段剩余时间监控	H'00000000 ~ H'00009959	
061E	260F	程序重复执行次数监控	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	操作
0620	2610	SP 模式设定值监控 (SP 模式)	H'00000000(0): 程序 SP 模式 H'00000001(1): 定值 SP 模式	调整
0702	2701	比例带 (冷却) *1	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
0704	2702	积分时间 (冷却) *1	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999; 积分 / 微分时间单位为 "1s") (0.0 ~ 999.9; 积分 / 微分时间单位为 "0.1s")	
0706	2703	微分时间 (冷却) *1	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999; 积分 / 微分时间单位为 "1s") (0.0 ~ 999.9; 积分 / 微分时间单位为 "0.1s")	
0708	2704	死区 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-199.9 ~ 999.9; 温度输入) (-19.99 ~ 99.99; 模拟输入)	
070A	2705	手动复位值 *1	H'00000000 ~ H'000003E8 (0.0 ~ 100.0)	

*1 变为当前选择 PID 组的参数对应的访问。但是, 设定区域 1 中, 当前选择 PID 组固定为 PID1。

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
070C	2706	滞后 (加热)	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9; 温度输入) (0.01 ~ 99.99; 模拟输入)	调整
070E	2707	滞后 (冷却)	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9; 温度输入) (0.01 ~ 99.99; 模拟输入)	
0710	2708	控制周期 (加热)	H'FFFFFFFE(-2): 0.1 秒 H'FFFFFFF(-1): 0.2 秒 H'00000000(0): 0.5 秒 H'00000001 ~ H'00000063 (1 ~ 99)	初始设定
0712	2709	控制周期 (冷却)	H'FFFFFFFE(-2): 0.1 秒 H'FFFFFFF(-1): 0.2 秒 H'00000000(0): 0.5 秒 H'00000001 ~ H'00000063 (1 ~ 99)	
0714	270A	位置比例死区	H'00000001 ~ H'00000064 (0.1 ~ 10.0)	调整
0716	270B	开关滞后	H'00000001 ~ H'000000C8 (0.1 ~ 20.0)	
071E	270F	复位时 MV	· 标准型 标准控制 H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0) 加热冷却控制 H'FFFFFFBE6 ~ H'0000041A (-105.0 ~ 105.0)	
0722	2711	PV 出错时的 MV	· 位置比例型 闭合时位置比例 MV 直接设定为 ON H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0) 浮动或位置比例 MV 直接设定为 OFF H'FFFFFFF ~ H'00000001 (-1 ~ 1)	
0726	2713	MV 变化率极限	H'00000000 ~ H'000003E8 (0.0 ~ 100.0)	
0730	2718	PV 输入斜坡系数	H'00000001 ~ H'0000270F (0.001 ~ 9.999)	
0734	271A	加热器电流值 1 监控	H'00000000 ~ H'00000226 (0.0 ~ 55.0)	操作
0736	271B	加热器断线检测 1	H'00000000 ~ H'000001F4 (0.0 ~ 50.0)	调整
0738	271C	泄漏电流值 1 监控	H'00000000 ~ H'00000226 (0.0 ~ 55.0)	操作
073A	271D	HS 报警 1	H'00000000 ~ H'000001F4 (0.0 ~ 50.0)	调整
0746	2723	PV 输入偏移量	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
0748	2724	加热器电流值 2 监控	H'00000000 ~ H'00000226 (0.0 ~ 55.0)	操作
074A	2725	加热器断线检测 2	H'00000000 ~ H'000001F4 (0.0 ~ 50.0)	调整
074C	2726	泄漏电流值 2 监控	H'00000000 ~ H'00000226 (0.0 ~ 55.0)	操作
074E	2727	HS 报警 2	H'00000000 ~ H'000001F4 (0.0 ~ 50.0)	调整
0754	272A	等待区间	H'00000000(0): OFF H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9; 温度输入) (0.01 ~ 99.99; 模拟输入)	
075A	272D	定值 SP	SP 下限 ~ SP 上限	
075C	272E	待机时间	H'00000000 ~ H'00009959 (时、分) H'00000000 ~ H'00009923 (日、时)	
075E	272F	程序 SP 偏移值	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
0800	2800	输入用数字滤波器	H'00000000 ~ H'0000270F (0.0 ~ 999.9)	高级功能设定
0808	2804	移动平均次数	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): 2 次 H'00000002(2): 4 次 H'00000003(3): 8 次 H'00000004(4): 16 次 H'00000005(5): 32 次	
0810	2808	平方根的提取	H'00000000 ~ H'000003E8 (0.0 ~ 100.0)	调整

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
1800	3800	程序选择	H'00000000 ~ H'00000007(0 ~ 7)	程序
1802	3801	使用段数 *1	H'00000001 ~ H'00000020(32)	
1804	3802	段选择 *1	H'00000000 ~ H'0000001F(31)	
1806	3803	段格式 *2	H'00000000(0): 斜坡 H'00000001(1): 保温 H'00000002(2): 步进	
1808	3804	段 SP *2	SP 下限 ~ SP 上限	
180A	3805	段斜率 *2	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
180C	3806	段时间 *2	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	
180E	3807	PID 组编号 *1	H'00000000 ~ H'00000008 (0 ~ 8)(0): 自动选择	
1810	3808	报警值 1*1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
1812	3809	报警上限 1 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
1814	380A	报警下限 1 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
1816	380B	报警值 2*1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
1818	380C	报警上限 2 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
181A	380D	报警下限 2 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
181C	380E	报警值 3*1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
181E	380F	报警上限 3 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
1820	3810	报警下限 3 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
1822	3811	报警值 4 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
1824	3812	报警上限 4 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
1826	3813	报警上限 4 *1	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)	
1828	3814	程序重复执行次数 *1	'00000000 ~ '0000270F (0 ~ 9999)	
182A	3815	程序链接地址 No. *1	H'FFFFFFF(-1): 无链接 H'00000000 ~ H'00000007 (0 ~ 7)	
182C	3816	时间信号 1 设定段 *1	H'00000000(0) ~ 使用段数 -1	
182E	3817	时间信号 1 ON 时间 *1	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	
1830	3818	时间信号 1 OFF 时间 *1	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	
1832	3819	时间信号 2 设定段 *1	H'00000000(0) ~ 使用段数 -1	
1834	381A	时间信号 2 ON 时间 *1	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	
1836	381B	时间信号 2 OFF 时间 *1	H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959 (0.00 ~ 99.59)(分、秒)	

(注) 无报警输出端子的机型也可使用报警功能。此时, 是否发生报警可通过状态数据进行确认。

*1 “使用段数”“段选择”“PID 组编号”“报警值 1 ~ 4”“报警上限 1 ~ 4”“报警下限 1 ~ 4”“程序重复执行次数”“程序链接地址 No.”“时间信号 1/2 设定段”“时间信号 1/2 ON 时间”“时间信号 1/2 OFF 时间”, 上述参数的访问以“程序选择”指定的参数为对象。

*2 “段格式”、“段 SP”、“段斜率”、“段时间”, 上述参数的访问以“程序选择”和“段选择”指定的参数为对象。访问时, 请确认“程序选择”和“段选择”的设定值。

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
0A00	2A00	比例带 *1	H'00000001 ~ H'0000270F(0.1 ~ 999.9)	调整
0A02	2A01	积分时间 *1	标准、加热冷却、位置比例 (闭合): H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999; 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9; 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”) 位置比例 (浮动): H'00000001 ~ H'0000270F (1 ~ 9999; 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.1 ~ 999.9; 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”)	
0A04	2A02	微分时间 *1	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999; 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9; 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”)	
0A0A	2A05	MV 上限 *1	标准控制、或位置比例 (闭合): MV 下限 + 0.1 ~ H'0000041A (MV 下限 + 0.1 ~ 105.0) 加热冷却控制: H'00000000 ~ H'0000041A (0.0 ~ 105.0)	
0A0C	2A06	MV 下限 *1	标准控制、或位置比例 (闭合): H'FFFFFFCE ~ MV 上限 - 0.1 (-5.0 ~ MV 上限 - 0.1) 加热冷却控制: H'FFFFFFBE6 ~ H'00000000 (-105.0 ~ 0.0)	

*1 变为当前选择 PID 组的参数对应的访问。但是，设定区域 1 中，当前选择 PID 组固定为 PID1。

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
0C00	2C00	输入类型	H'00000000(0): Pt (-200 ~ 850 °C / -300 ~ 1500°F) H'00000001(1): Pt (-199.9 ~ 500.0 °C / -199.9 ~ 900.0°F) H'00000002(2): Pt (0.0 ~ 100.0 °C / 0.0 ~ 210.0°F) H'00000003(3): JPt (-199.9 ~ 500.0 °C / -199.9 ~ 900.0°F) H'00000004(4): JPt (0.0 ~ 100.0 °C / 0.0 ~ 210.0°F) H'00000005(5): K (-200 ~ 1300 °C / -300 ~ 2300°F) H'00000006(6): K (-20.0 ~ 500.0 °C / 0.0 ~ 900.0°F) H'00000007(7): J (-100 ~ 850 °C / -100 ~ 1500°F) H'00000008(8): J (-20.0 ~ 400.0 °C / 0.0 ~ 750.0°F) H'00000009(9): T (-200 ~ 400 °C / -300 ~ 700°F) H'0000000A(10): T (-199.9 ~ 400.0 °C / -199.9 ~ 700.0°F) H'0000000B(11): E (-200 ~ 600 °C / -300 ~ 1100°F) H'0000000C(12): L (-100 ~ 850 °C / -100 ~ 1500°F) H'0000000D(13): U (-200 ~ 400 °C / -300 ~ 700°F) H'0000000E(14): U (-199.9 ~ 400.0 °C / -199.9 ~ 700.0°F) H'0000000F(15): N (-200 ~ 1300 °C / -300 ~ 2300°F) H'00000010(16): R (0 ~ 1700 °C / 0 ~ 3000°F) H'00000011(17): S (0 ~ 1700 °C / 0 ~ 3000°F) H'00000012(18): B (100 ~ 1800 °C / 300 ~ 3200°F) H'00000013(19): W (0 ~ 2300 °C / 0 ~ 3200°F) H'00000014(20): PL II (0 ~ 1300 °C / 0 ~ 2300°F) H'00000015(21): 非接触式温度传感器 (K140°F/60 °C) H'00000016(22): 非接触式温度传感器 (K240°F/120 °C) H'00000017(23): 非接触式温度传感器 (K280°F/140 °C) H'00000018(24): 非接触式温度传感器 (K440°F/220 °C) H'00000019(25): 4 ~ 20mA H'0000001A(26): 0 ~ 20mA H'0000001B(27): 1 ~ 5V H'0000001C(28): 0 ~ 5V H'0000001D(29): 0 ~ 10V	初始设定
0C02	2C01	温度单位	H'00000000(0): °C H'00000001(1): °F	
0C12	2C09	比例缩放下限	H'FFFFFF831 ~ 比例缩放上限 - 1 (-1999 ~ 比例缩放上限 - 1)	
0C16	2C0B	比例缩放上限	比例缩放下限 + 1 ~ H'0000270F (比例缩放下限 + 1 ~ 9999)	
0C18	2C0C	小数点位置	H'00000000 ~ H'00000003(0 ~ 3)	
0C22	2C11	Burn-out 方式	H'00000000(0): 放大 H'00000001(1): 缩小	初始设定
0D06	2D03	控制输出 1 信号	H'00000000(0): 4~20mA H'00000001(1): 0~20mA	
0D08	2D04	控制输出 2 信号	H'00000000(0): 4~20mA H'00000001(1): 0~20mA	
0D1E	2D0F	SP 上限	去除了小数点的数值范围如下所示。 温度输入: SP 下限 + 1 ~ 输入范围上限 模拟输入: SP 下限 + 1 ~ 比例缩放上限	
0D20	2D10	SP 下限	去除了小数点的数值范围如下所示。 温度输入: 输入范围下限 ~ SP 上限 - 1 模拟输入: 比例缩放下限 ~ SP 上限 - 1	
0D22	2D11	标准或加热 / 冷却	H'00000000(0): 标准 H'00000001(1): 加热冷却	
0D24	2D12	正向 / 反向运行	H'00000000(0): 反向运行 H'00000001(1): 正向运行	
0D26	2D13	闭合 / 浮动	H'00000000(0): 浮动 H'00000001(1): 闭合	
0D28	2D14	PID、ON/OFF	H'00000000(0): ON/OFF H'00000001(1): 2 自由度 PID	

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
0D32	2D19	控制输出最小 ON/OFF 幅	H'00000000 ~ H'000001F4 (0.0 ~ 50.0)	高级功能设定
0D34	2D1A	程序时间单位	H'00000000(0): 时、分 H'00000001(1): 分、秒	初始设定
0D36	2D1B	时间设定 / 斜率设定	H'00000000(0): 时间设定 H'00000001(1): 斜率设定	
0D38	2D1C	斜率设定时间单位	H'00000000(0): 分钟 H'00000001(1): 小时	
0D3A	2D1D	PV 启动	H'00000000(0): SP 启动 H'00000001(1): PV 启动	
0D3C	2D1E	复位时动作	H'00000000(0): 控制停止 H'00000001(1): 定值控制	
0E00	2E00	传送输出类型	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): 当前 SP H'00000002(2): PV H'00000003(3): MV(加热) H'00000004(4): MV(冷却) H'00000005(5): 阀门开度※仅位置比例型	高级功能设定
0E02	2E01	传送输出信号类型	H'00000000(0): 4-20mA H'00000001(1): 1-5V	
0E0C	2E06	控制输出 1 分配	控制输出 1 为继电器输出、电压输出 (SSR 驱动用) 时: H'00000000(0): 无分配 H'00000001(1): 控制输出 (加热) H'00000002(2): 控制输出 (冷却) H'00000003(3): 报警 1 H'00000004(4): 报警 2 H'00000005(5): 报警 3 H'00000006(6): 报警 4 H'00000007(7): 加热器报警 H'00000008(8): 加热器断线报警 H'00000009(9): HS 报警 H'0000000A(10): 输入异常 H'0000000B(11): 程序结束输出 H'0000000C(12): 分级输出 H'0000000D(13): 运行中输出 H'0000000E(14): 时间信号 1 输出 H'0000000F(15): 时间信号 2 输出 H'00000010(16): 综合报警 H'00000011(17): 内部辅助继电器 1 H'00000012(18): 内部辅助继电器 2 H'00000013(19): 内部辅助继电器 3 H'00000014(20): 内部辅助继电器 4 H'00000015(21): 内部辅助继电器 5 H'00000016(22): 内部辅助继电器 6 H'00000017(23): 内部辅助继电器 7 H'00000018(24): 内部辅助继电器 8 控制输出 1 为线性电流输出时: H'00000000(0): 无分配 H'00000001(1): 控制输出 (加热) H'00000002(2): 控制输出 (冷却)	
0E0E	2E07	控制输出 2 分配	控制输出 2 为继电器输出、电压输出 (SSR 驱动用) 时: H'00000000 ~ H'00000018(0 ~ 24) ※和控制输出 1 分配一致 控制输出 2 为线性电流输出时: H'00000000 ~ H'00000002(0 ~ 2) ※和控制输出 1 分配一致	

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
0E14	2E0A	事件输入分配 1	H'00000000(0): 无 H'00000001(1): 运行 (OFF)/ 复位 (ON) H'00000002(2): 运行 (ON)/ 复位 (OFF) H'00000003(3): 自动 / 手动 H'00000004(4): 复位 H'00000005(5): 运行 H'00000006(6): 保持 / 保持解除 H'00000007(7): 保持 H'00000008(8): 前进 H'00000009(9): 程序 No. 切换 0 H'0000000A(10): 程序 No. 切换 1 H'0000000B(11): 程序 No. 切换 2 H'0000000C(12): 正向 / 反向运行反转 H'0000000D(13): 程序 SP 模式 / 定值 SP 模式 H'0000000E(14): 100%AT 实行 / 取消 H'0000000F(15): 40%AT 实行 / 取消 H'00000010(16): 所有 PID 组 100%AT 实行 / 取消 H'00000011(17): 所有 PID 组 40%AT 实行 / 取消 H'00000012(18): 设定变更许可 / 禁止 H'00000013(19): 通信写入许可 / 禁止 *1 H'00000014(20): 报警门锁解除 H'00000015(21): 等待有效 (ON)/ 无效 (OFF)	初始设定
0E16	2E0B	事件输入分配 2	H'00000000 ~ H'00000015(0 ~ 21) ※和事件输入分配 1 一致	
0E18	2E0C	事件输入分配 3	H'00000000 ~ H'00000015(0 ~ 21) ※和事件输入分配 1 一致	
0E1A	2E0D	事件输入分配 4	H'00000000 ~ H'00000015(0 ~ 21) ※和事件输入分配 1 一致	
0E1C	2E0E	事件输入分配 5	H'00000000 ~ H'00000015(0 ~ 21) ※和事件输入分配 1 一致	
0E1E	2E0F	事件输入分配 6	H'00000000 ~ H'00000015(0 ~ 21) ※和事件输入分配 1 一致	
0E20	2E10	辅助输出 1 分配	H'00000000(0): 无分配 H'00000001(1): 控制输出 (加热) H'00000002(2): 控制输出 (冷却) H'00000003(3): 报警 1 H'00000004(4): 报警 2 H'00000005(5): 报警 3 H'00000006(6): 报警 4 H'00000007(7): 加热器报警 H'00000008(8): 加热器断线报警 H'00000009(9): HS 报警 H'0000000A(10): 输入异常 H'0000000B(11): 程序结束输出 H'0000000C(12): 分级输出 H'0000000D(13): 运行中输出 H'0000000E(14): 时间信号 1 输出 H'0000000F(15): 时间信号 2 输出 H'00000010(16): 综合报警 H'00000011(17): 内部辅助继电器 1 H'00000012(18): 内部辅助继电器 2 H'00000013(19): 内部辅助继电器 3 H'00000014(20): 内部辅助继电器 4 H'00000015(21): 内部辅助继电器 5 H'00000016(22): 内部辅助继电器 6 H'00000017(23): 内部辅助继电器 7 H'00000018(24): 内部辅助继电器 8	高级功能设定
0E22	2E11	辅助输出 2 分配	H'00000000 ~ H'00000018(0 ~ 24) ※和辅助输出 1 分配一致	
0E24	2E12	辅助输出 3 分配	H'00000000 ~ H'00000018(0 ~ 24) ※和辅助输出 1 分配一致	
0E26	2E13	辅助输出 4 分配	H'00000000 ~ H'00000018(0 ~ 24) ※和辅助输出 1 分配一致	

*1 仅限有外部通信时。

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
0E28	2E14	传送输出上限	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)*1	初始设定
0E2A	2E15	传送输出下限	H'FFFFFF831 ~ H'0000270F (-1999 ~ 9999)*1	
0E48	2E24	平方根的提取启用	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
0E52	2E29	行程时间	H'00000001 ~ H'000003E7 (1 ~ 999)	
0E54	2E2A	阀门全闭位置	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
0E56	2E2B	阀门全开位置	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
0E58	2E2C	电位计规格设定	H'00000000 ~ H'00000005 (0 ~ 5)	
0F00	2F00	报警 1 类型	H'00000000(0): 无报警功能 H'00000001(1): 偏差上下限 H'00000002(2): 偏差上限 H'00000003(3): 偏差下限 H'00000004(4): 偏差上 / 下范围 H'00000005(5): 偏差上下限待机序列 ON H'00000006(6): 偏差上限待机序列 ON H'00000007(7): 偏差下限待机序列 ON H'00000008(8): 绝对值上限 H'00000009(9): 绝对值下限 H'0000000A(10): 绝对值上限待机序列 ON H'0000000B(11): 绝对值下限待机序列 ON H'0000000C(12): LBA(回路断线报警) H'0000000D(13): PV 变化率报警 H'0000000E(14): SP 绝对值上限 H'0000000F(15): SP 绝对值下限 H'00000010(16): MV 绝对值上限 H'00000011(17): MV 绝对值下限	
0F02	2F01	报警 1 闭锁	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
0F04	2F02	报警 1 滞后	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9: 温度输入) (0.01 ~ 99.99: 模拟输入)	初始设定
0F06	2F03	报警 2 类型	H'00000000 ~ H'00000011(0 ~ 17) ※和报警 1 类型一致。但 LBA(回路断线报警)无效。	
0F08	2F04	报警 2 闭锁	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	高级功能设定
0F0A	2F05	报警 2 滞后	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9: 温度输入) (0.01 ~ 99.99: 模拟输入)	初始设定
0F0C	2F06	报警 3 类型	H'00000000 ~ H'00000011(0 ~ 17) ※和报警 1 类型一致。但 LBA(回路断线报警)无效。	
0F0E	2F07	报警 3 闭锁	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	高级功能设定
0F10	2F08	报警 3 滞后	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9: 温度输入) (0.01 ~ 99.99: 模拟输入)	初始设定
0F12	2F09	报警 4 类型	H'00000000 ~ H'00000011(0 ~ 17) ※和报警 1 类型一致。但 LBA(回路断线报警)无效。	
0F14	2F0A	报警 4 闭锁	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	高级功能设定
0F16	2F0B	报警 4 滞后	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9: 温度输入) (0.01 ~ 99.99: 模拟输入)	初始设定
0F18	2F0C	待机序列复位	H'00000000(0): 条件 A H'00000001(1): 条件 B	
0F1A	2F0D	报警时辅助输出 1 开启	H'00000000(0): 关闭 H'00000001(1): 开启	
0F1C	2F0E	报警时辅助输出 2 开启	H'00000000(0): 关闭 H'00000001(1): 开启	高级功能设定

*1 设定 (监控) 范围因传送输出类型的设定值而异。请参照 □《E5 □ C-T 数字式控制器 用户手册》(手册号: H188) 的“第 6 章 参数”。

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
0F1E	2F0F	报警时辅助输出 3 开启	H'00000000(0): 关闭 H'00000001(1): 开启	高级功能设定
0F20	2F10	报警时辅助输出 4 开启	H'00000000(0): 关闭 H'00000001(1): 开启	
0F22	2F11	报警 1 ON 延时	H'00000000 ~ H'000003E7(0 ~ 999)	
0F24	2F12	报警 2 ON 延时	H'00000000 ~ H'000003E7(0 ~ 999)	
0F26	2F13	报警 3 ON 延时	H'00000000 ~ H'000003E7(0 ~ 999)	
0F28	2F14	报警 4 ON 延时	H'00000000 ~ H'000003E7(0 ~ 999)	
0F2A	2F15	报警 1 OFF 延时	H'00000000 ~ H'000003E7(0 ~ 999)	
0F2C	2F16	报警 2 OFF 延时	H'00000000 ~ H'000003E7(0 ~ 999)	
0F2E	2F17	报警 3 OFF 延时	H'00000000 ~ H'000003E7(0 ~ 999)	
0F30	2F18	报警 4 OFF 延时	H'00000000 ~ H'000003E7(0 ~ 999)	
1000	3000	“PV/SP(1)” 显示画面选择	H'00000000(0): 无显示 H'00000001(1): “PV/SP” H'00000002(2): “PV” H'00000003(3): “SP/SP(字符显示) / 无显示” H'00000004(4): “PV/SP/MV(加热) (位置显示型为“阀门开度”) H'00000005(5): “PV/SP/MV(冷却)” H'00000006(6): “PV/SP/程序 No.、段 No.” H'00000007(7): “PV/SP/段剩余时间”	
1006	3003	显示自动返回时间	H'00000000(0): OFF H'00000001 ~ H'00000063(1 ~ 99)	
1008	3004	显示更新周期	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): 0.25 H'00000002(2): 0.5 H'00000003(3): 1.0	
1010	3008	“PV/SP(2)” 显示画面选择	H'00000000 ~ H'00000007(0 ~ 7) ※和“PV/SP(1) 显示画面选择”一致	
1014	300A	显示亮度设定	H'00000001 ~ H'00000003(1 ~ 3)	
1018	300C	转至保护菜单时间	H'00000001 ~ H'0000001E(1 ~ 30)	
1022	3011	PV 状态显示功能	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): 手动 H'00000002(2): 复位 H'00000003(3): 报警 1 H'00000004(4): 报警 2 H'00000005(5): 报警 3 H'00000006(6): 报警 4 H'00000007(7): 报警 1 ~ 4 OR 状态 H'00000008(8): 加热器报警 H'00000009(9): 待机	
1024	3012	SV 状态显示功能	H'00000000 ~ H'00000009(0 ~ 9) ※和 PV 状态显示功能相同	
1100	3100	协议选择 *1	H'00000000(0): CompoWay/F H'00000001(1): Modbus H'00000002(2): CMP H'00000003(3): FINS H'00000004(4): MCP4	通信设定
1102	3101	通信单位编号 *1	H'00000000 ~ H'00000063(0 ~ 99)	
1104	3102	通信波特率 *1	H'00000003(3): 9.6 H'00000004(4): 19.2 H'00000005(5): 38.4 H'00000006(6): 57.6	
1106	3103	通信数据位 *1	H'00000007(7): 7 H'00000008(8): 8	
1108	3104	通信终止位 *1	H'00000001(1): 1 H'00000002(2): 2	
110A	3105	通信奇偶校验 *1	H'00000000(0): 无 H'00000001(1): 偶数 H'00000002(2): 奇数	
110C	3106	发送数据等待时间 *1	H'00000000 ~ H'00000063(0 ~ 99)	

*1 通信设定参数在设定变更后, 经过复位后生效。

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
1200	3200	PF 设定	H'00000000(0): 无效 H'00000001(1): 运行 H'00000002(2): 复位 H'00000003(3): 运行 / 复位反转 H'00000004(4): 保持 / 保持解除反转 H'00000005(5): 前进 H'00000006(6): 100% AT 实行 / 取消 H'00000007(7): 40% AT 实行 / 取消 H'00000008(8): 所有 PID 组 100% AT 实行 / 取消 H'00000009(9): 所有 PID 组 40% AT 实行 / 取消 H'0000000A(10): 报警门锁解除 H'0000000B(11): 自动 / 手动 H'0000000C(12): 监控 / 设定项目 H'0000000D(13): 移位	高级功能设定
1204	3202	监控 / 设定项目 1	H'00000000(0): 无效 H'00000001(1): PV/SP/ 程序 No. 监控、段 No. 监控 H'00000002(2): PV/SP/MV(加热)(位置比例型为 “ 阀门开度 ”) H'00000003(3): PV/SP/MV(冷却) H'00000004(4): PV/SP/ 段剩余时间 H'00000005(5): 程序 No. H'00000006(6): 段 No. 监控 H'00000007(7): 待机剩余时间监控 H'00000008(8): 程序经过时间监控 H'00000009(9): 程序剩余时间监控 H'0000000A(10): 段经过时间监控 H'0000000B(11): 段剩余时间监控 H'0000000C(12): 程序重复执行次数监控 H'0000000D(13): 比例带 H'0000000E(14): 积分时间 H'0000000F(15): 微分时间 H'00000010(16): 比例带 (冷却) H'00000011(17): 积分时间 (冷却) H'00000012(18): 微分时间 (冷却) H'00000013(19): 报警值 1 H'00000014(20): 报警上限 1 H'00000015(21): 报警下限 1 H'00000016(22): 报警值 2 H'00000017(23): 报警上限 2 H'00000018(24): 报警下限 2 H'00000019(25): 报警值 3 H'0000001A(26): 报警上限 3 H'0000001B(27): 报警下限 3 H'0000001C(28): 报警值 4 H'0000001D(29): 报警上限 4 H'0000001E(30): 报警下限 4	
1206	3203	监控 / 设定项目 2	H'00000000 ~ H'0000001E(0 ~ 30) ※和监控 / 设定项目显示 1 一致	
1208	3204	监控 / 设定项目 3	H'00000000 ~ H'0000001E(0 ~ 30) ※和监控 / 设定项目显示 1 一致	
120A	3205	监控 / 设定项目 4	H'00000000 ~ H'0000001E(0 ~ 30) ※和监控 / 设定项目显示 1 一致	
120C	3206	监控 / 设定项目 5	H'00000000 ~ H'0000001E(0 ~ 30) ※和监控 / 设定项目显示 1 一致	

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称	
4 字节	2 字节				
1300	3300	接通电源后动作	H'00000000(0): 继续 H'00000001(1): 复位 H'00000002(2): 运行 H'00000003(3): 手动 *1	初始设定	
1302	3301	SP 交代	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	高级功能设定	
1304	3302	PID 组自动选择数据	H'00000000(0): PV H'00000001(1): DV H'00000002(2): SP		
1306	3303	PID 组自动选择滞后	H'0000000A ~ H'0000270F (0.10 ~ 99.99)		
1308	3304	PV 死区	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)		
130A	3305	冷接点补偿方法	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON		
1312	3309	积分 / 微分时间单位	H'00000000(0): 1s H'00000001(1): 0.1s		
1314	330A	α	H'00000000 ~ H'00000064 (0.00 ~ 1.00)		
1318	330C	手动输出方法	H'00000000(0): HOLD H'00000001(1): INIT		
131A	330D	手动 MV 初始值	标准控制、或位置比例 (闭合): H'FFFFFFCE ~ H'0000041A (-5.0 ~ 105.0) 加热冷却控制: H'FFFFFFBE6 ~ H'0000041A (-105.0 ~ 105.0)		
131E	330F	AT 算出增益	H'00000001 ~ H'00000064 (0.1 ~ 10.0)		
1320	3310	AT 滞后	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9; 温度输入) H'00000001 ~ H'000003E7 (0.01 ~ 9.99; 模拟输入)		
1322	3311	有限周期 MV 的变动范围	H'00000032 ~ H'000001F4 (5.0 ~ 50.0)		
1328	3314	加热器断线门锁	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON		
132A	3315	加热器断线滞后	H'00000001 ~ H'000001F4 (0.1 ~ 50.0)		
132C	3316	HS 报警门锁	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON		
132E	3317	HS 报警滞后	H'00000001 ~ H'000001F4 (0.1 ~ 50.0)		
1334	331A	运行结束后动作	H'00000000(0): 复位 H'00000001(1): 继续 H'00000002(2): 定值 SP 模式 *2		初始设定
1338	331C	HB ON/OFF	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON		高级功能设定
133A	331D	程序结束 ON 时间	H'00000000 ~ H'00000064 (0.0 ~ 10.0) H'FFFFFFF(-1): ON		
133C	331E	综合报警分配	H'00000000 ~ H'000000FF (0 ~ 255)		
1344	3322	RT	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON ※仅温度输入时		
1346	3323	HS 报警使用	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON		
1348	3324	LBA 检测时间	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)		
134A	3325	LBA 检测阈值	H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9; 温度输入) (0.01 ~ 99.99; 模拟输入)		
134C	3326	LBA 检测带	H'00000000 ~ H'0000270F (0.0 ~ 999.9; 温度输入) (0.00 ~ 99.99; 模拟输入)		

*1 ON/OFF 控制时, 不能选择。

*2 复位时动作为定值控制时, 不能选择。

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
1350	3328	报警 SP 选择	H'00000000(0): 当前 SP H'00000001(1): 段 SP	高级功能设定
1356	332B	手动有效极限	H'00000000(0): OFF H'00000001(1): ON	
1358	332C	位置比例 MV 直接设定	H'00000000(0): OFF) H'00000001(1): ON)	
135A	332D	PV 变化率演算周期	H'00000001 ~ H'000003E7 (1 ~ 999)	
135C	332E	加热冷却调节方法	H'00000000(0): 与加热通用 H'00000001(1): 线性 H'00000002(2): 风冷 H'00000003(3): 水冷	
136A	3335	LCT 冷却输出最小 ON 时间	H'00000001 ~ H'0000000A (0.1 ~ 1.0)	
136C	3336	待机时间单位	H'00000000(0): 时、分 H'00000001(1): 日、时	初始设定
1370	3338	所有 PID 组 AT 上限 SP	SP 下限 ~ SP 上限	

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
1500	3500	PID1 比例带	H'00000001 ~ H'0000270F(0.1 ~ 999.9)	PID 设定
1502	3501	PID1 积分时间	标准、加热冷却、位置比例 (闭合): H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”) 位置比例 (浮动): H'00000001 ~ H'0000270F (0 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”)	
1504	3502	PID1 微分时间	H'00000000 ~ H'0000270F	
1506	3503	PID1 MV 上限	标准控制、或位置比例 (闭合): MV 下限 + 0.1 ~ H'0000041A (MV 下限 + 0.1 ~ 105.0) 加热冷却控制: H'00000000 ~ H'0000041A (0.0 ~ 105.0)	
1508	3504	PID1 MV 下限	标准控制、或位置比例 (闭合): H'FFFFFFCE ~ MV 上限 - 0.1 (-5.0 ~ MV 上限 - 0.1) 加热冷却控制: H'FFFFFFBE6 ~ H'00000000 (-105.0 ~ 0.0)	
150A	3505	PID1 自动选择范围上限	温度输入: H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 9999) 模拟输入: H'FFFFFFCE ~ H'0000041A(-5.0 ~ 105.0)	
150E	3507	PID1 LBA 检测时间	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
1510	3508	PID1 比例带 (冷却)	H'00000001 ~ H'0000270F	
1512	3509	PID1 积分时间 (冷却)	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”)	
1514	350A	PID1 微分时间 (冷却)	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999: 积分 / 微分时间单位为 “1s”) (0.0 ~ 999.9: 积分 / 微分时间单位为 “0.1s”)	
1516	350B	PID1 死区	温度输入: H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-1999 ~ 999.9) 模拟输入: H'FFFFFF831 ~ H'0000270F(-199.9 ~ 999.9)	
1518	350C	PID1 手动复位值	H'00000000 ~ H'000003E8 (0.0 ~ 100.0)	
1520	3510	PID2 比例带	温度输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9) 模拟输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
		~		
1538	351C	PID2 手动复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
1540	3520	PID3 比例带	温度输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9) 模拟输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
		~		
1558	352C	PID3 手动复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
1560	3530	PID4 比例带	温度输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9) 模拟输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
		~		
1578	353C	PID4 手动复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
1580	3540	PID5 比例带	温度输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9) 模拟输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
		~		
1598	354C	PID5 手动复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
15A0	3550	PID6 比例带	温度输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9) 模拟输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
		~		
15B8	355C	PID6 手动复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
15C0	3560	PID7 比例带	温度输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9) 模拟输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
		~		
15D8	356C	PID7 手动复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
15E0	3570	PID8 比例带	温度输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9) 模拟输入: H'00000001 ~ H'0000270F (0.1 ~ 999.9)	
		~		
15F8	357C	PID8 手动复位值	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	

地址		参数名称	设定(监控)值	菜单名称
4字节	2字节			
1900	3900	程序0段0格式	H'00000000(0): 斜坡 H'00000001(1): 保温 H'00000002(2): 步进	程序设定
1902	3901	程序0段0SP	SP下限~SP上限	
1904	3902	程序0段0斜率	H'00000000 ~ H'0000270F (0 ~ 9999)	
1906	3903	程序0段0时间	H'00000000 ~ H'00009959(0.00 ~ 99.59)(时、分) H'00000000 ~ H'00009959(0.00 ~ 99.59)(分、秒)	
1908	3904	程序0段1格式	以下与段0相同	
	~	~		
1910	3908	程序0段2格式		
	~	~		
1918	390C	程序0段3格式		
	~	~		
1920	3910	程序0段4格式		
	~	~		
1928	3914	程序0段5格式		
	~	~		
1930	3918	程序0段6格式		
	~	~		
1938	391C	程序0段7格式		
	~	~		
1940	3920	程序0段8格式		
	~	~		
1948	3924	程序0段9格式		
	~	~		
1950	3928	程序0段10格式		
	~	~		
1958	392C	程序0段11格式		
	~	~		
1960	3930	程序0段12格式		
	~	~		
1968	3934	程序0段13格式		
	~	~		
1970	3938	程序0段14格式		
	~	~		
1978	393C	程序0段15格式		
	~	~		
1980	3940	程序0段16格式		
	~	~		
1988	3944	程序0段17格式		
	~	~		

地址		参数名称	设定 (监控) 值	菜单名称
4 字节	2 字节			
1990	3948	程序 0 段 18 格式		程序设定
	~	~		
1998	394C	程序 0 段 19 格式		
	~	~		
19A0	3950	程序 0 段 20 格式		
	~	~		
19A8	3954	程序 0 段 21 格式		
	~	~		
19B0	3958	程序 0 段 22 格式		
	~	~		
19B8	395C	程序 0 段 23 格式		
	~	~		
19C0	3960	程序 0 段 24 格式		
	~	~		
19C8	3964	程序 0 段 25 格式		
	~	~		
19D0	3968	程序 0 段 26 格式		
	~	~		
19D8	396C	程序 0 段 27 格式		
	~	~		
19E0	3970	程序 0 段 28 格式		
	~	~		
19E8	3974	程序 0 段 29 格式		
	~	~		
19F0	3978	程序 0 段 30 格式		
	~	~		
19F8	397C	程序 0 段 31 格式		
	~	~		

5-2 状态

状态数据与 CompoWay/F 相同。请参照□□ 3-31 页。

6

无程序通信

本章介绍了E5□C-T的无程序通信。

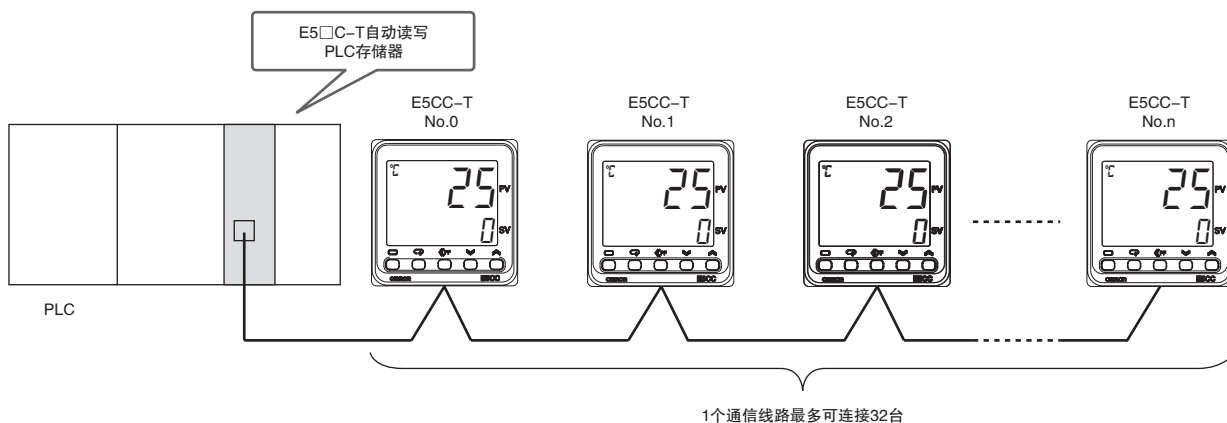
6-1 无程序通信	6-3
6-1-1 概要	6-3
6-1-2 特征	6-3
6-1-3 无程序通信的动作	6-4
6-1-4 电源的 ON/OFF 时间	6-4
6-1-5 可连接的 PLC	6-5
6-2 E5□C-T 的设定	6-6
6-2-1 协议选择	6-6
6-2-2 通信单位编号与通信波特率	6-7
6-2-3 发送数据等待时间	6-7
6-2-4 最大通信单位编号	6-7
6-2-5 链接数据 (区域类型和开始地址)	6-8
6-2-6 接收数据等待时间	6-10
6-2-7 通信节点编号	6-10
6-2-8 上载 / 下载设定	6-11
6-2-9 复制	6-15
6-2-10 通信写入	6-17
6-2-11 通信监控	6-17
6-3 无程序通信的操作方法	6-18
6-3-1 无程序通信的动作 (请求标志)	6-18
6-3-2 响应标志	6-19
6-3-3 无程序通信的动作领域	6-19
6-3-4 动作指令代码	6-20
6-3-5 无程序通信的动作确认	6-20
6-3-6 写入模式	6-20
6-3-7 故障诊断	6-21
6-4 与 CP 系列的连接	6-22
6-4-1 构成和步骤	6-22
6-4-2 开关设定和接线	6-23
6-4-3 PLC 的设定	6-23
6-4-4 E5□C-T 的设定	6-26
6-4-5 动作确认	6-28

6-5 与 CJ 系列的连接	6-33
6-5-1 构成和步骤	6-33
6-5-2 开关设定和接线	6-34
6-5-3 PLC 的设定	6-34
6-5-4 E5□C-T 的设定	6-37
6-5-5 动作确认	6-37
6-6 与 MELSEC-Q 系列的连接	6-38
6-6-1 构成和步骤	6-38
6-6-2 接线	6-39
6-6-3 PLC 的设定	6-39
6-6-4 E5□C-T 的设定	6-44
6-6-5 动作确认	6-45

6-1 无程序通信

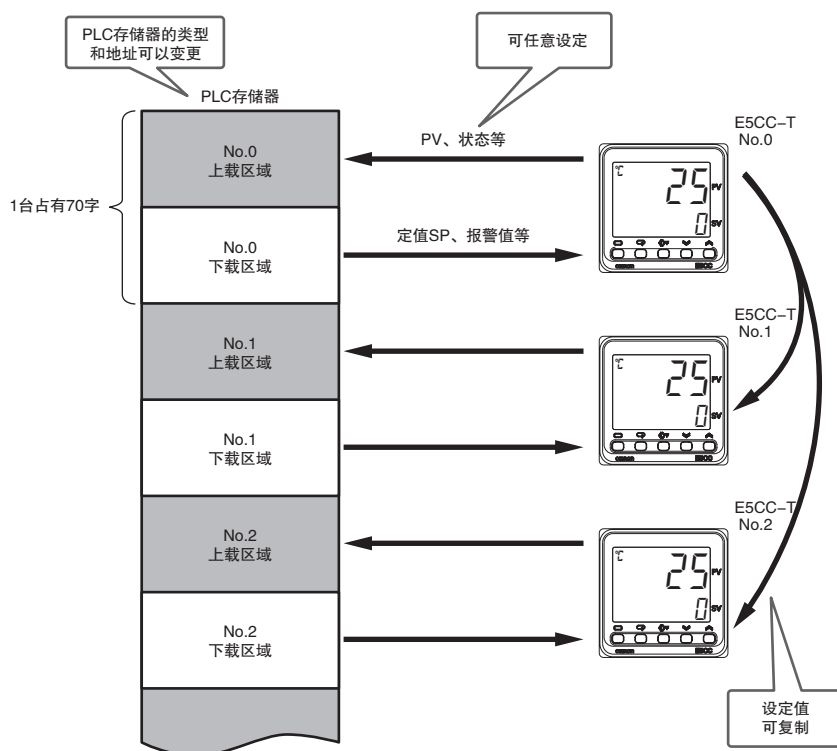
6-1-1 概要

无程序通信是指通过可编程控制器(以下简称PLC)的存储器,读写E5□C-T的参数、运行或复位E5□C-T的功能。E5□C-T自动与PLC进行通信,无需编写通信程序。



6-1-2 特征

- 本公司 CS/CJ/CP 系列可以连接三菱电机 Q/L 系列。
- 分配至PLC存储器的E5□C-T参数,读出为23个,写入为43个。
1台E5□C-T占有PLC存储器70字(连接32台时则占有2240字)
- 可设定 PLC 存储器的种类和地址,进行无程序通信。
- E5□C-T之间可复制设定值,从而大幅减少设定工时和设定失误。



6-1-3 无程序通信的动作

无程序通信按下列通信单位编号的顺序进行通信。

0(主站) → 1 → 2 ··· → 最大通信单位编号 → 0 → 1 ···

接通主站(通信单位编号 0)的电源,约 5 秒后开始无程序通信(主站电源被接通前,不进行通信)。主站开始通信,从站(通信单位编号 ≠ 0)也开始通信。

开始通信后,即使停止包含主站的任一 E5 □ C-T,余下的 E5 □ C-T 也会继续通信。但是,由于停止的 E5 □ C-T 产生通信等候时间,通信周期变长。

6-1-4 电源的 ON/OFF 时间

● 电源的 ON 时间

请在 PLC 之后或者与 PLC 同时接通 E5 □ C-T 的电源。若在无程序通信开始后启动 PLC,可能发生如下情况。

- 检测到 PLC 通信错误
- 启动时,响应标志只显示一次 EEEE

● 电源的 OFF 时间(仅使用三菱 PLC 时)

与 PLC 通信过程中,请将 E5 □ C-T 转至初始设定菜单后再切断 E5 □ C-T 的电源。在无程序通信过程中切断 E5 □ C-T 电源,可能检测到 PLC 通信错误。

● 仅重新启动 E5 □ C-T 时

请按下面的步骤重新启动主站。

- 1** 将所有 E5 □ C-T 转至初始设定菜单。
- 2** 按从站(通信单位编号 ≠ 0)、主站(通信单位编号 0)的顺序再次接通电源,或返回操作菜单。

(注)若不符合上述条件,检测到 PLC 错误时,请通过 PLC 的程序解除错误。

6-1-5 可连接的 PLC

可连接的 PLC 如下所示。

SYSMAC CS/CJ/CP 系列

名称	型号	通信端口	
		端口 1	端口 2
串行通信单元	CJ1W-SCU21-V1 CJ1W-SCU22	RS-232C	RS-232C
	CJ1W-SCU41-V1 CJ1W-SCU42	RS-422A/485 (不可使用)	
	CS1W-SCU21-V1	RS-232C	
串行通信板	CS1W-SCB21-V1	RS-232C	RS-232C
	CS1W-SCB41-V1		RS-422A/485 (不可使用)
CPU 单元	CS1/CJ1M 系列	RS-232C	
	CJ2 系列	RS-232C 或可选板插槽	
	CP 系列	RS-232C	可选板插槽
串行通信可选板 *	CP1W-CIF11 CP1W-CIF12	RS-422A/485	

(注) 使用 RS-232C 端口时, 需要 CJ1W-CIF11(RS-232C-422A/485 转换器)。

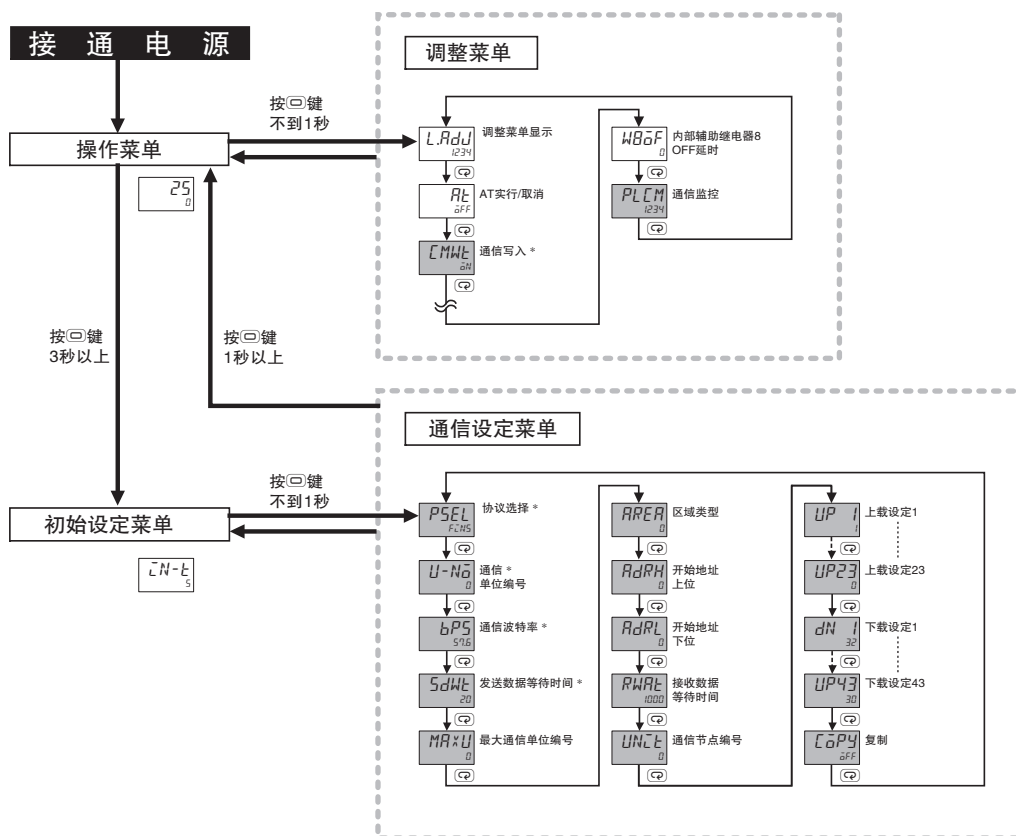
* 安装在上述可选板插槽中使用。

MELSEC-Q/L 系列

名称	型号	通信端口	
		端口 1	端口 2
Q 适用 串行通信单元	QJ71C24N	RS-232C (不可使用)	RS-422/485
	QJ71C24N-R4	RS-422/485	
L 适用 串行通信单元	LJ71C24	RS-232C (不可使用)	

6-2 E5□C-T的设置

无程序通信中使用的参数，为下面灰色显示位置。“协议选择”设为“FINS”“MCP4”，则显示参数(包含部分一直显示的参数)。对于这些参数，下面按照通信设定菜单、调整菜单的顺序进行说明。



* 无论“协议选择”设定如何，都显示参数。

(注) 不显示通信设定菜单的“通信数据位”“通信终止位”“通信奇偶校验”。

6-2-1 协议选择

连接本公司 PLC 时，设定为“FINS”；连接三菱时，设定为“MCP4”；使用组合通信时，请设定为“CMP”。可连接的 PLC 机型请参照“6-1-5 可连接的 PLC”。

关于组合通信，请参照“7-1 组合通信”。

通信设定菜单

显示条件：无

参数名称	字符	设定范围	默认值
协议选择	PSEL	[WF: CompoWay/F Mod: ModbusRTU [MP: 组合通信 FINS: 上位链接 (FINS) MCP4: MC 协议 (格式 4)	[WF

6-2-2 通信单位编号与通信波特率

“通信单位编号”必须从“0”开始按顺序设定，不允许跳号。“0”为主站，“1”以后为从站。
“通信波特率”推荐值为“57.6”。所有E5□C-T与PLC(仅无程序通信时)的设定请保持一致。

通信设定菜单

显示条件：无

参数名称	字符	设定范围	默认值
通信单位编号	$U-N\bar{o}$	0: 主站 1 ~ 15: 从站	1
通信波特率	bPS	9.6: 9600bps 19.2: 19200bps 38.4: 38400bps 57.6: 57600bps	9.6

6-2-3 发送数据等待时间

发送数据等待时间是指E5□C-T从PLC(组合通信时，则为E5□C-T从站)接收响应后到发送指令的等待时间。“发送数据等待时间”推荐值为“1”。发送时间过早，PLC(组合通信时，则为E5□C-T从站)无法接收时，请增大设定值。

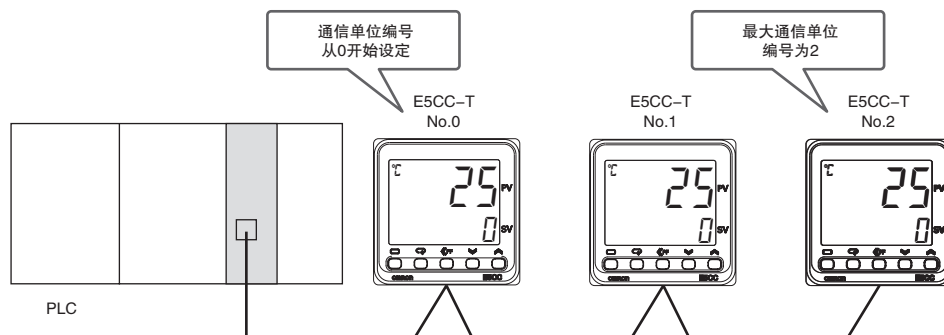
通信设定菜单

显示条件：无

参数名称	字符	设定范围	默认值
发送数据等待时间	$Sdwt$	0 ~ 99ms	20ms

6-2-4 最大通信单位编号

“最大通信单位编号”请设定为所连接E5□C-T的“通信单位编号”的最大值。
“最大通信单位编号”与实际连接的E5□C-T的单位编号请保持一致。



通信设定菜单

显示条件：“协议选择”为“ $FLNS$ ”“ $MCP4$ ”或

“协议选择”为“ EMP ”且“通信单位编号”为“0(主站)”

参数名称	字符	设定范围	默认值
最大通信单位编号	$MAXU$	0 ~ 99	0

6-2-5 链接数据 (区域类型和开始地址)

E5□C-T使用的PLC存储器分为上载区域和下载区域。上载区域为监控E5□C-T的当前值、状态的区域，下载区域为将定值SP、段SP、段时间、报警值写入E5□C-T的区域。

		地址	PLC 存储器	
上载 区域		XXXX	响应标志	表示请求标志处理结束
		+1	通信状态	用于 PLC 侧确认无程序通信的动作
		+2	监控值 1	设定E5□C-T的当前值、状态 通过“上载设定”将每个值设定为某个参数
		+3	监控值 2	
		
	+24	监控值 23		
下载 区域		+15	请求标志	切换无程序通信的动作
		+16	动作指令代码	根据代码发出动作指令
		+17	设定值 1	将该值写入E5□C-T的定值SP、段SP、段时间、报警值 通过“下载设定”将每个值设定为某个参数
		+18	设定值 2	
		
		+69	设定值 43	

响应标志、通信状态、请求标志、动作指令代码为预约区域。其使用方法请参照下文。

请求标志... “6-3-1 无程序通信的动作 (请求标志)”

响应标志... “6-3-2 响应标志”

动作指令代码... “6-3-4 动作指令代码”

通信状态... “6-3-5 无程序通信的动作确认”

使用的 PLC 存储器通过“区域类型”、“开始地址上位”和“开始地址下位”设定。

(注) 同一通信线路中连接多台E5□C-T时，将所有E5□C-T的开始地址设定为相同的值。通信单位编号0的E5□C-T从“开始地址”使用，编号1从“开始地址”+70字使用，编号2从“开始地址”+140字使用。

		地址	PLC 存储器		E5□C-T
1 台 占有 70 字		XXXX	响应标志	←	通信单位编号 0
		+1	通信状态		
		+2	监控值 1		
		→	
		+25	请求标志		
		+26	动作指令代码		
		+27	设定值 1		
	←	No.1	
	+70	响应标志			
	+71	通信状态			
			

通信设定菜单

显示条件：“协议选择”为“FINS”“MCP4”

参数名称	字符	设定范围	默认值
区域类型	AREA	0: DM (数据寄存器 D) 13: EMC 1: EM0 (链接寄存器 W) 14: EMD 2: EM1 (文件寄存器 R) 15: EME 3: EM2 (文件寄存器 ZR) 16: EMF 4: EM3 17: EM10 5: EM4 18: EM11 6: EM5 19: EM12 7: EM6 20: EM13 8: EM7 21: EM14 9: EM8 22: EM15 10: EM9 23: EM16 11: EMA 24: EM17 12: EMB 25: EM18 ()内是“协议选择”为“MCP4”时的情况。如果设定为4以上,则为数据寄存器D。	0
开始地址上位	AdRH	0 ~ 99	0
开始地址下位	AdRL	0 ~ 9999	0

(注)1 开始地址为开始地址上位及开始地址下位的合成值。

例) 开始地址 = 123456 时, 开始地址上位 = 12、开始地址下位 = 3456

2 在其他的所有E5□C-T设定与通信单位编号0的值相同的开始地址。

可使用 PLC 存储器

协议选择	区域类型	可使用地址范围*
上位链接 (FINS)	DM	0 ~ 32767
	EM0 ~ 18	
MC 协议 (格式 4)	数据寄存器 (D)	0 ~ 12287
	链接寄存器 (W)	0 ~ 8191(1FFF HEX)
	文件寄存器 (R)	0 ~ 32767
	文件寄存器 (ZR)	0 ~ 999999(F423F HEX)

* 范围因 PLC 机型而异。请参照所用 PLC 的手册, 设定在可以使用的范围内。E5 □ C-T 使用的最终地址可按如下公式计算。

$$\text{最终地址} = \text{开始地址} + (\text{最大通信单位编号} + 1) \times 70 \text{ 字} - 1$$

例) 使用3台E5□C-T(最大通信单位编号2)。开始地址为100

$$\text{最终地址} = 100 + 3 \times 70 - 1 = 309$$

6-2-6 接收数据等待时间

“接收数据等待时间”是指从PLC(组合通信时,则为E5□C-T从站)接收响应的等待时间。

通常直接使用默认值。

若变更接收数据等待时间,接通电源后开始无程序通信的时间则会改变。

开始时间的计算公式如下所示。

$$\text{开始时间} = \text{约} 1 \text{ 秒} + \text{接收数据等待时间} \times 4$$

例) 默认值为(1000ms)时,约为5秒。

通信设定菜单

显示条件:“协议选择”为“FCS”“MCP4”或

“协议选择”为“CMP”且“通信单位编号”为“0(主站)”

参数名称	字符	设定范围	默认值
接收数据等待时间	RWRT	100 ~ 9999ms	1000ms

6-2-7 通信节点编号

“通信节点编号”设定:使用本公司 PLC 设为“(上位链接)机号 No.”,使用三菱 PLC 则设为“局号设定”。设定为与这些值相同的值。

通常直接使用默认值。

通信设定菜单

显示条件:“协议选择”为“FCS”“MCP4”

参数名称	字符	设定范围	默认值
通信节点编号	LNCT	0 ~ 99	0

6-2-8 上载 / 下载设定

上载设定有 23 个，下载设定有 43 个。

通信设定菜单

显示条件：“协议选择”为“F_{LN5}”“M_{CP4}”

参数名称	字符	设定范围	默认值	
上载设定 1	UP 1	0 ~ 179	1	通信监控
上载设定 2	UP 2		2	状态 (高位侧)
上载设定 3	UP 3		3	状态 (低位侧)
上载设定 4	UP 4		4	状态 2(高位侧)
上载设定 5	UP 5		6	小数点位置监控
上载设定 6	UP 6		7	PV
上载设定 7	UP 7		8	当前 SP
上载设定 8	UP 8		9	加热器电流值 1 监控
上载设定 9	UP 9		13	MV 监控 (加热)
上载设定 10	UP 10		16	PID 组编号监控
上载设定 11	UP 11		17	程序 No. 监控
上载设定 12	UP 12		18	段 No. 监控
上载设定 13	UP 13		19	待机剩余时间监控
上载设定 14	UP 14		20	程序经过时间监控
上载设定 15	UP 15		21	程序剩余时间监控
上载设定 16	UP 16		22	段经过时间监控
上载设定 17	UP 17		23	段剩余时间监控
上载设定 18	UP 18		24	程序重复执行次数监控
上载设定 19	UP 19		0	空
上载设定 20	UP20		0	空
上载设定 21	UP21		0	空
上载设定 22	UP22		0	空
上载设定 23	UP23		0	空
下载设定 1	DN 1	30 ~ 179	32	定值 SP
下载设定 2	DN 2		42	PID1 比例带
下载设定 3	DN 3		43	PID1 积分时间
下载设定 4	DN 4		44	PID1 微分时间
下载设定 5	DN 5		78	程序 0 报警值 1
下载设定 6	DN 6		79	程序 0 报警上限 1
下载设定 7	DN 7		80	程序 0 报警下限 1
下载设定 8	DN 8		81	程序 0 报警值 2
下载设定 9	DN 9		82	程序 0 报警上限 2
下载设定 10	DN 10		83	程序 0 报警下限 2
下载设定 11	DN 11		36	加热器断线检测 1
下载设定 12	DN 12		40	PV 输入偏移量
下载设定 13	DN 13		33	等待区间
下载设定 14	DN 14		34	待机时间
下载设定 15	DN 15		35	程序 SP 偏移值

参数名称	字符	设定范围	默认值	
下载设定 16	dN16	30 ~ 179	101	程序 0 段 0SP
下载设定 17	dN17		103	程序 0 段 0 时间
下载设定 18	dN18		106	程序 0 段 1SP
下载设定 19	dN19		108	程序 0 段 1 时间
下载设定 20	dN20		111	程序 0 段 2SP
下载设定 21	dN21		113	程序 0 段 2 时间
下载设定 22	dN22		116	程序 0 段 3SP
下载设定 23	dN23		118	程序 0 段 3 时间
下载设定 24	dN24		121	程序 0 段 4SP
下载设定 25	dN25		123	程序 0 段 4 时间
下载设定 26	dN26		126	程序 0 段 5SP
下载设定 27	dN27		128	程序 0 段 5 时间
下载设定 28	dN28		131	程序 0 段 6SP
下载设定 29	dN29		133	程序 0 段 6 时间
下载设定 30	dN30		136	程序 0 段 7SP
下载设定 31	dN31		138	程序 0 段 7 时间
下载设定 32	dN32		141	程序 0 段 8SP
下载设定 33	dN33		143	程序 0 段 8 时间
下载设定 34	dN34		146	程序 0 段 9SP
下载设定 35	dN35		148	程序 0 段 9 时间
下载设定 36	dN36		30	空
下载设定 37	dN37		30	空
下载设定 38	dN38		30	空
下载设定 39	dN39		30	空
下载设定 40	dN40		30	空
下载设定 41	dN41		30	空
下载设定 42	dN42		30	空
下载设定 43	dN43		30	空

● 设定变更示例

将“下载设定 11”设为程序 0 报警值 3 时，设定值从“36(加热器断线检测 1)”变更为“84(程序 0 报警值 3)”。

上载 / 下载设定的设定值需从下表中选择。

	设定值	
上载 设定 项目 不 (可 进行 下载 设定 可)	0	空
	1	通信监控
	2	状态 (高位侧)
	3	状态 (低位侧)
	4	状态 2(高位侧)
	5	状态 2(低位侧)
	6	小数点位置监控
	7	PV
	8	当前 SP
	9	加热器电流值 1 监控
	10	加热器电流值 2 监控
	11	泄漏电流值 1 监控
	12	泄漏电流值 2 监控
	13	MV 监控 (加热)
	14	MV 监控 (冷却)
	15	阀门开度监控
	16	PID 组编号监控
	17	程序 No. 监控
	18	段 No. 监控
	19	待机剩余时间监控
	20	程序经过时间监控
	21	程序剩余时间监控
	22	段经过时间监控
	23	段剩余时间监控
	24	程序重复执行次数监控
25	空	
...	...	
29	空	
上载 / 下载 设定 项目	30	空
	31	手动 MV
	32	定值 SP
	33	等待区间
	34	待机时间
	35	程序 SP 偏移值
	36	加热器断线检测 1
	37	加热器断线检测 2
	38	HS 报警 1
	39	HS 报警 2
	40	PV 输入偏移量
	41	PV 输入斜坡系数
	42	PID1 比例带
	43	PID1 积分时间
	44	PID1 微分时间
	45	PID1 比例带 (冷却)
	46	PID1 积分时间 (冷却)
	47	PID1 微分时间 (冷却)
	48	PID1 死区
	49	PID1 手动复位值
	50	滞后 (加热)

	设定值	
上载 / 下载 设定 项目	51	滞后 (冷却)
	52	复位时 MV
	53	PV 出错时的 MV
	54	PID1 MV 上限
	55	PID1 MV 下限
	56	MV 变化率极限
	57	位置比例死区
	58	开关滞后
	59	平方根的提取
	60	内部补助继电器 1 ON 延时
	61	内部补助继电器 1 OFF 延时
	62	内部补助继电器 2 ON 延时
	63	内部补助继电器 2 OFF 延时
	64	内部补助继电器 3 ON 延时
	65	内部补助继电器 3 OFF 延时
	66	内部补助继电器 4 ON 延时
	67	内部补助继电器 4 OFF 延时
	68	内部补助继电器 5 ON 延时
	69	内部补助继电器 5 OFF 延时
	70	内部补助继电器 6 ON 延时
	71	内部补助继电器 6 OFF 延时
	72	内部补助继电器 7 ON 延时
	73	内部补助继电器 7 OFF 延时
	74	内部补助继电器 8 ON 延时
	75	内部补助继电器 8 OFF 延时
	76	程序 0 使用段数
	77	空
	78	程序 0 报警值 1
	79	程序 0 报警上限 1
	80	程序 0 报警下限 1
	81	程序 0 报警值 2
	82	程序 0 报警上限 2
	83	程序 0 报警下限 2
	84	程序 0 报警值 3
	85	程序 0 报警上限 3
	86	程序 0 报警下限 3
	87	程序 0 报警值 4
	88	程序 0 报警上限 4
	89	程序 0 报警下限 4
	90	程序 0 程序重复执行次数
	91	空
	92	程序 0 时间信号 1 设定段
	93	程序 0 时间信号 1 ON 时间
	94	程序 0 时间信号 1 OFF 时间
	95	程序 0 时间信号 2 设定段
	96	程序 0 时间信号 2 ON 时间
	97	程序 0 时间信号 2 OFF 时间
	98	空
	99	空

	设定值	
上 载 / 下 载 设 定 项 目	100	程序 0 段 0 格式
	101	程序 0 段 0SP
	102	程序 0 段 0 斜率
	103	程序 0 段 0 时间
	104	空
	105	程序 0 段 1 格式
	106	程序 0 段 1SP
	107	程序 0 段 1 斜率
	108	程序 0 段 1 时间
	109	空
	110	程序 0 段 2 格式
	111	程序 0 段 2SP
	112	程序 0 段 2 斜率
	113	程序 0 段 2 时间
	114	空
	115	程序 0 段 3 格式
	116	程序 0 段 3SP
	117	程序 0 段 3 斜率
	118	程序 0 段 3 时间
	119	空
	120	程序 0 段 4 格式
	121	程序 0 段 4SP
	122	程序 0 段 4 斜率
	123	程序 0 段 4 时间
	124	空
	125	程序 0 段 5 格式
	126	程序 0 段 5SP
	127	程序 0 段 5 斜率
	128	程序 0 段 5 时间
	129	空
	130	程序 0 段 6 格式
	131	程序 0 段 6SP
	132	程序 0 段 6 斜率
	133	程序 0 段 6 时间
	134	空
	135	程序 0 段 7 格式
	136	程序 0 段 7SP
	137	程序 0 段 7 斜率
	138	程序 0 段 7 时间
139	空	

	设定值	
上 载 / 下 载 设 定 项 目	140	程序 0 段 8 格式
	141	程序 0 段 8SP
	142	程序 0 段 8 斜率
	143	程序 0 段 8 时间
	144	空
	145	程序 0 段 9 格式
	146	程序 0 段 9SP
	147	程序 0 段 9 斜率
	148	程序 0 段 9 时间
	149	空
	150	程序 0 段 10 格式
	151	程序 0 段 10SP
	152	程序 0 段 10 斜率
	153	程序 0 段 10 时间
	154	空
	155	程序 0 段 11 格式
	156	程序 0 段 11SP
	157	程序 0 段 11 斜率
	158	程序 0 段 11 时间
	159	空
	160	程序 0 段 12 格式
	161	程序 0 段 12SP
	162	程序 0 段 12 斜率
	163	程序 0 段 12 时间
	164	空
	165	程序 0 段 13 格式
	166	程序 0 段 13SP
	167	程序 0 段 13 斜率
	168	程序 0 段 13 时间
	169	空
	170	程序 0 段 14 格式
	171	程序 0 段 14SP
	172	程序 0 段 14 斜率
	173	程序 0 段 14 时间
	174	空
	175	程序 0 段 15 格式
	176	程序 0 段 15SP
	177	程序 0 段 15 斜率
	178	程序 0 段 15 时间
179	空	

(注)1 设定为“空”时，上载区域值变为 0，下载区域不进行任何处理。

2 下载设定出现重复时，仅编号最小的下载设定有效，其他视为“空”。上载设定出现重复时，全部有效。

6-2-9 复制

除去“通信单位编号”，可将主站（通信单位编号 = 0）的全部设定值复制到从站（通信单位编号 ≠ 0）的功能。仅相同型号可以复制，不同型号和版本不可复制。
复制结束后，所有从站将自动复位。请确认对系统无影响后进行。

可复制的情况	型号与版本均相同 例) E5CC-TRX3ASM-002(V1.0) → E5CC-TRX3ASM-002(V1.0)
不可复制的情况	型号不同 例) E5CC-TRX3ASM-002 → E5CC-TQX3ASM-002
	版本不同 例) E5CC-TRX3ASM-002(V1.0) → E5CC-TRX3ASM-002(V1.1)

通信设定菜单

显示条件：“协议选择”为“EMP”“FENS”或“MCPY”，“通信单位编号”为“0(主站)”

参数名称	字符	设定范围	默认值
复制	COPY	OFF(复制失败时: ED**) ALL 1 ~ 15	OFF

初始状态下的复制步骤

- (1) 用 RS-485 对主站和从站接线，接通电源。
- (2) 从站的“通信单位编号”从“1”开始以连号设定，返回操作菜单。
- (3) 在主站进行通信设定菜单以外的设定。
- (4) 在主站转至通信设定菜单，变更下面的通信设定。
变更“协议选择”，将“通信单位编号”设为“0”、“通信波特率”设为“57.6”、“发送数据等待时间”设为“1”，“最大通信单位编号”设为“通信单位编号”的最大值。
其他的通信设定菜单参数可在必要时变更。
变更过程中请勿返回至操作菜单。误返回时，“通信波特率”变回“9.6”，返回至操作菜单后，请再次变更“通信波特率”。
- (5) 最后显示“COPY”，进行复制。
选择“ALL”，在所有从站指定编号（通信单位编号），将复制到指定编号的从站。

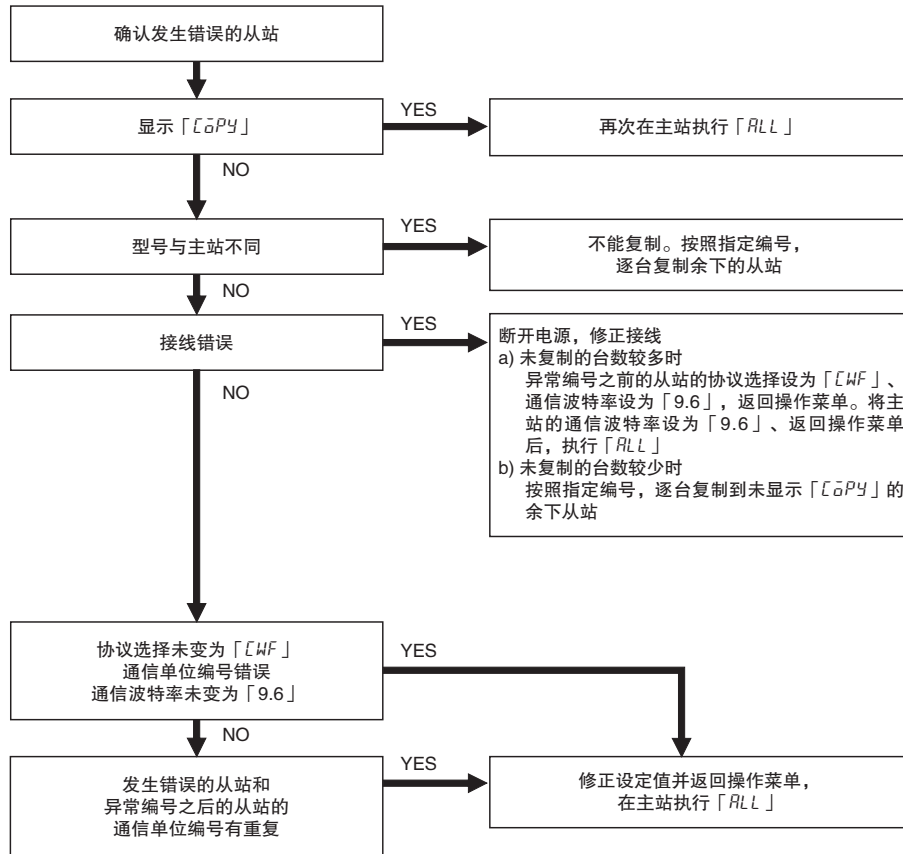
设定值	内容
OFF (ED**)	为复制停止状态。复制正常结束后，也自动变为“OFF”。 复制失败时不显示 OFF。“**”显示复制失败的从站的“通信单位编号”。该值将一直保持到下次复制正常结束或转至操作菜单为止。 例) 在通信单位编号 2 的从站失败时，将显示“E002”。
ALL	复制到从 1 到“最大通信单位编号”的从站。 开始复制后，从站的 PV 显示变为“COPY”，对所有从站进行复位，则复制结束。
1 ~ 15	复制到指定编号的从站后，对所有从站进行复位。

- (注) 1 复制不能中断。复制过程中即使变更设定值，也会继续正在实行的处理。
2 若复制失败，复制便中止，不会复制到剩下的从站。
3 以下参数不能复制。
· 自动 / 手动。
· 运行 / 复位
· SP 模式
· 保持

连接三菱 PLC 时，在复制过程中串行通信单元的 ERR. 会亮灯，并无大碍。ERR. 会在 PLC 重新启动时熄灭。

有关复制具体使用方法，请参照“6-4-4 E5□C-T 的设定”。

故障诊断



(注) 1 发生错误后，再次接通E5□C-T的电源，进行上述a)操作。

2 按上述操作仍未解决问题时，或不清楚状况时，请再次接通所有 E5 □ C-T 的电源，对全部机型进行上述 a) 操作。

更换时的复制步骤

● 更换从站 (通信单位编号 ≠ 0) 时

- (1) 更换E5□C-T，接线并接通电源。
- (2) 将所有E5□C-T转至初始设定菜单，停止无程序通信。
组合通信时，无需上述处理。
- (3) 设定更换后的E5□C-T的“通信单位编号”和“通信波特率”(57.6)，返回操作菜单。
- (4) 从主站按指定编号复制到更换后的E5□C-T。
- (5) 按从站、主站的顺序进行操作。更换到此结束。
组合通信时，无需上述处理。

● 更换主站 (通信单位编号 0) 时

由于是调换主站并复制，因此，PLC 存储器的 No.0 和 No.1 的值会暂时改变。请断开 PLC 的电源，或确认对系统无影响，再进行下述操作。

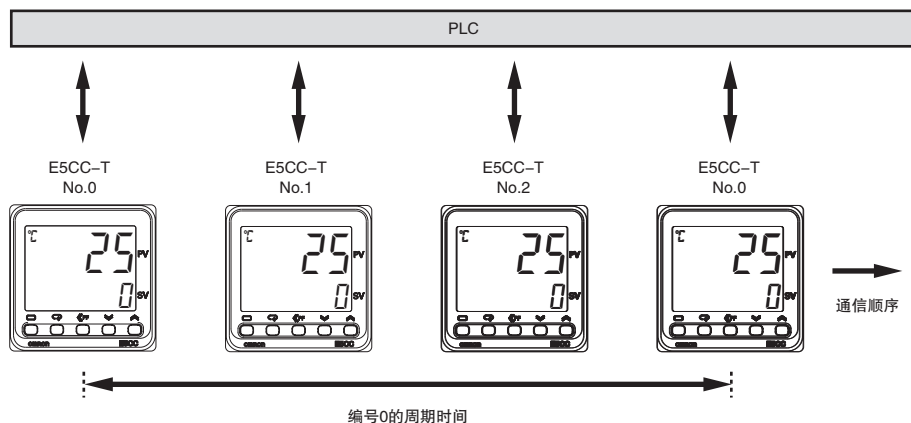
- (1) 进行上述 (1) ~ (2) 操作。
 - (2) 记录“通信单位编号 1”从站的“通信单位编号”和“通信波特率”后，暂时将“通信单位编号”置于“0(主站)”。变更后请勿返回操作菜单。
 - (3) 在更换后的 E5□C-T 的“通信单位编号”和“通信波特率”中输入记录值，返回操作菜单。
 - (4) 从临时主站按指定编号复制到更换后的 E5□C-T。
 - (5) 调换临时主站和更换后的 E5□C-T 的“通信单位编号”。
 - (6) 按从站、主站的顺序进行操作。更换到此结束。
- 组合通信时，无需上述处理。

6-2-10 通信写入

设定 PLC(组合通信时，则为 E5□C-T 主站) 的写入的允许和禁止。通常在“ON(许可)”状态下使用，紧急时若想从 E5□C-T 的显示部变更设定值，请暂时置于“OFF(禁止)”。但是，在 PLC 侧进行写入时置于“OFF”，PLC 侧便会发生错误(PLC 存储器的“响应标志”中设有错误代码)。此外，再次接通 E5□C-T 的电源，或转至初始设定菜单后再次返回操作菜单，则“通信写入”自动变为“ON”。

6-2-11 通信监控

显示 E5□C-T 的通信周期(周期时间)。无法与 PLC 通信时显示“ $\mathcal{L}ERR$ ”，可以通信时显示周期时间。



调整菜单

显示条件：“协议选择”为“ $FLN5$ ”“ $MCP4$ ”

参数名称	字符	监控范围 ※	默认值
通信监控	$PLCM$	正常时：0 ~ 9999ms。超过 9999ms 时为“ $\mathcal{L}ERR$ ” 异常时： $\mathcal{L}ERR$	-

(注) 在 PLC 存储器监控时为 0 ~ FFFF HEX(65535)，异常时为 FFFF HEX。

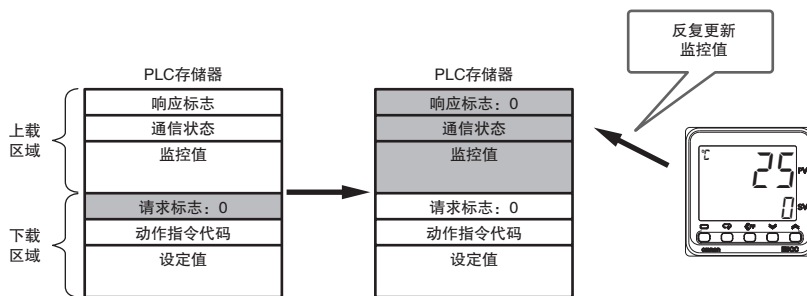
6-3 无程序通信的操作方法

以下介绍用 PLC 操作无程序通信的方法。

6-3-1 无程序通信的动作 (请求标志)

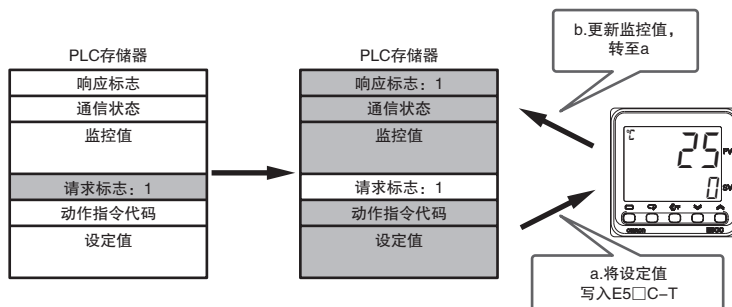
无程序通信含以下 3 个动作，通过 PLC 存储器的“请求标志”来切换动作。

1. 监控值的更新 (写入停止)



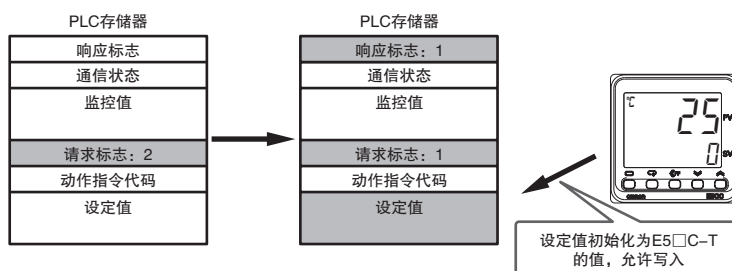
请求标志设为“0”之后，将响应标志设为“0”，更新监控值。

2. 设定值的写入与监控值的更新 (允许写入)



请求标志设为“1”之后，按设定值、动作指令的顺序写入E5□C-T，将响应标志设为“1”，更新监控值。动作指令仅初次需处理，设定值则需要每次进行写入。因此，不能在E5□C-T侧变更与下载设定相同的参数。若想在E5□C-T侧变更，请参照“6-2-10 通信写入”。

3. 下载区域初始化



请求标志设为“2”之后，将下载区域设定值初始化为E5□C-T的值，将请求标志和响应标志设为“1”，转至上述第2项动作。

6-3-2 响应标志

各请求标志相应的响应标志如下所示。

请求标志	响应标志	
	正常时	异常时
0: 写入停止	0 *	EEEE
1: 允许写入	1	E001 ~ E043 8000 or 动作指令代码
2: 下载区域初始化	1	EEEE

* 由于通信错误, 无法读出请求标志时, 响应标志为“EEEE”。

异常时的响应标志	错误原因
EEEE	下载区域读出无响应或发生了通信错误
E001 ~ E043 *1	<ul style="list-style-type: none"> · 写入数据不在设定范围内 · “通信写入”为“OFF”
8000(HEX) or 动作指令代码 *2	<ul style="list-style-type: none"> · 动作指令代码错误 · 动作指令不可受理的状态 · “通信写入”为“OFF”

*1 显示发生错误的下载设定的编号。发生多个错误时, 显示最大的编号, 错误解除后, 则显示下一个的错误编号。中间的数据即使发生错误, 仍继续写入剩余的数据。

例) 下载设定 10 和 12 发生错误时, 响应标志为“E012”

*2 对动作指令代码与 8000 进行 OR 运算并显示。如果与设定范围外同时发生, 优先显示动作指令的错误。

例) 动作指令代码“1101”发生错误时, 响应标志为“9101”

● AT(自动调节)时的注意事项

AT 开始后, 在结束或中止前, 请勿变更下载区域的设定值。

开始 AT 后, 无程序通信不能变更 E5□C-T 的设定值。

此外, AT 结束时“请求标志”为“1(允许写入)”时, 为更新所求 PID, 请将下载区域的设定值初始化为 E5□C-T 的设定值(下载区域未设定 PID 时也同样进行)。不想初始化时, 请在 AT 开始后将“请求标志”设为“0(写入停止)”。AT 结束后, 将“请求标志”设为“1(允许写入)”, PLC 存储器的值则写入 E5□C-T; 设为“2(下载区域初始化)”, 下载区域则初始化为 E5□C-T 的设定值。

6-3-3 无程序通信的动作领域

无程序通信在接通电源后或复位后开始动作, 若转至初始设定菜单则停止动作。

菜单	无程序通信	
操作、程序设定、调整、PID 设定、手动、监控 / 设定项目、保护	设定区域 0	动作
初始设定、通信设定、高级功能设定、校正	设定区域 1	停止

6-3-4 动作指令代码

可设定的动作指令代码如下所示。

关于各动作指令的详情，请参照“2-3-8 动作指令”。

动作指令	动作指令代码	切换
运行 / 复位	0100	运行
	0101	复位
AT 实行 / 取消	0300	AT 中止
	0301	100%AT 实行
	0302	40%AT 实行
	0303	所有 PID 组 100%AT 实行
	0304	所有 PID 组 40%AT 实行
写入模式	0400	备份模式
	0401	RAM 写入模式
RAM 数据保存	0500	RAM 数据保存
软件复位	0600	软件复位
自动 / 手动	0900	自动模式
	0901	手动模式
报警门锁解除	0C00	报警 1 门锁解除
	0C01	报警 2 门锁解除
	0C02	报警 3 门锁解除
	0C03	加热器断线门锁解除
	0C04	HS 报警门锁解除
	0C05	报警 4 门锁解除
	0C0F	所有门锁解除
SP 模式	0D00	程序 SP 模式
	0D01	定值 SP 模式
正向 / 反向运行反转	0E00	非反转
	0E01	反转
保持	1300	保持解除
	1301	保持
前进	1400	

6-3-5 无程序通信的动作确认

通过上载区域“通信状态”，可以确认无程序通信的动作。

上载区域每进行一次更新，“通信状态”的值都由 0 → 1 → 0 → . . . 交替改变。

6-3-6 写入模式

E5□C-T 采用将设定值写入非易失性存储器的模式(备份模式)。无程序通信时若频繁变更设定值，请使用动作指令更改到 RAM 写入模式。

但是，在 RAM 写入模式下再次接通电源，设定值将全部变回非易失性存储器的值。若想维持断电前的值，请在断电前使用动作指令进行 RAM 数据保存。

6-3-7 故障诊断

无程序通信可能产生的故障及对策如下所示。

故障现象	原因与对策	参考页码
响应标志为 E0**	写入下载设定 ** 的设定值超出设定范围	3-3 ~ 3-6
	“通信写入”为“OFF”	6-17
响应标志为 8***(HEX) 或 9***(HEX)	动作指令代码错误	6-20
	动作指令不可受理的状态	2-18 ~ 2-21
	“通信写入”为“OFF”	6-17
响应标志为 EEEE	比PLC先接通了E5□C-T电源	6-4
	使用了范围外的 PLC 存储器	6-9
	可能有干扰。屏蔽通信线路或在通信线路两端连接终端电阻	6-23 6-34 6-39
	· PLC 侧通信 LED 的闪烁不规则 · E5□C-T的通信监控值太长	“最大通信单位编号”未设为“通信单位编号”的最大值 · “通信单位编号”未从0开始连号,或有重复 · “通信波特率”与其他E5□C-T不同
· PLC 侧的通信 LED 熄灭 · E5□C-T的通信监控为“E.ERR”	E5□C-T转至初始设定菜单(设定区域1)	6-19
	通信单位编号0的E5□C-T未接通电源。	6-4
	接线错误	6-23 6-34 6-39
	PLC与E5□C-T的通信设定错误	6-23 6-34 6-39 6-26
	E5□C-T转至初始设定菜单(设定区域1)	6-19
	确认 PLC 的周期时间,超过“接收数据等待时间”时,将该时间设为长于周期时间。	6-10
	串行通信单元的“ERR.”LED亮灯 (使用三菱 PLC 时)	E5□C-T电源ON/OFF的时间错误

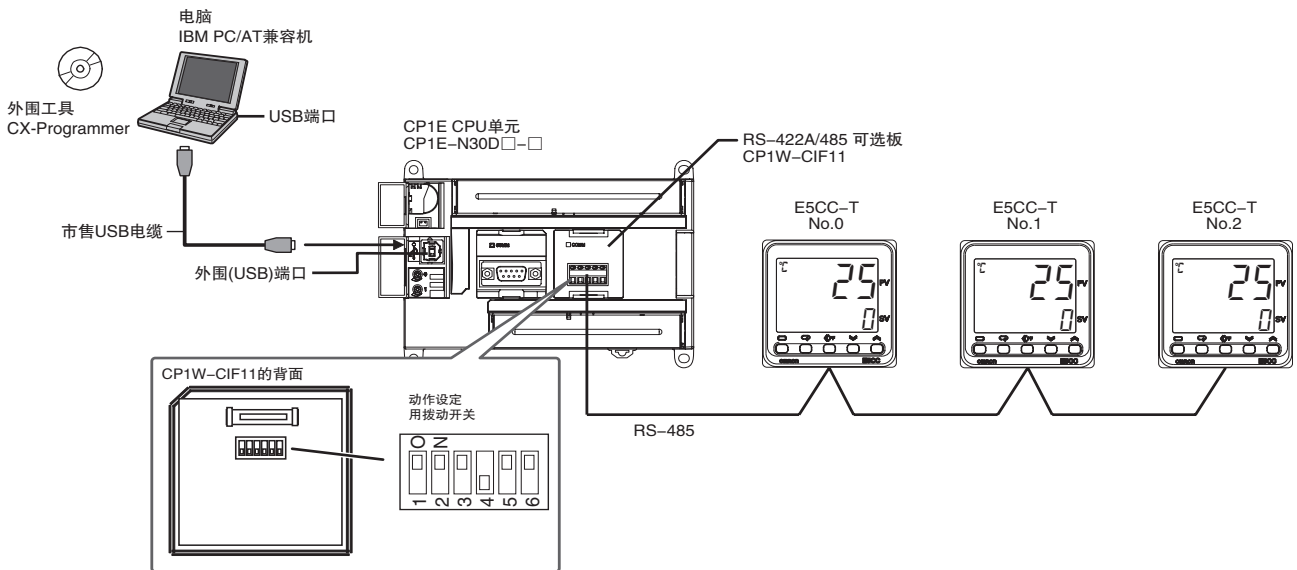
(注) 关于其他原因,请参照“A-2 故障诊断”。

6-4 与 CP 系列的连接

6-4-1 构成和步骤

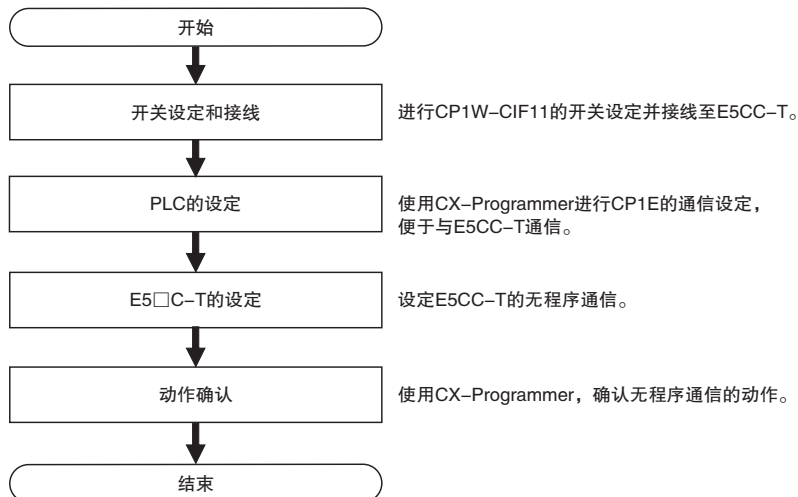
以下述构成为例，介绍设定方法和无程序通信的使用方法。

- E5CC-T 均使用同一型号 (型号不同则不能使用复制功能)。
- PLC 存储器使用 D0000 ~ D0209，分配的 E5CC-T 参数为默认设定。
- 市售 USB 电缆请使用 USB2.0 用 A 连接器 - B 连接器。



(注) CX-Programmer 和 USB 驱动程序的安装方法请参照《CX-Programmer 用户手册》(W446)。

使用步骤如下所示。

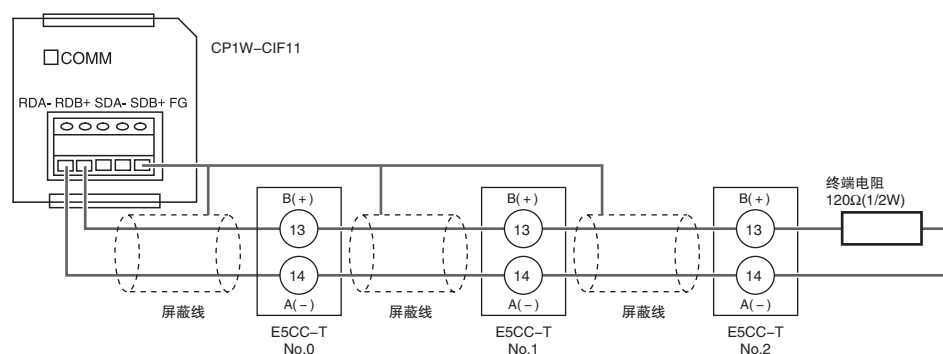


6-4-2 开关设定和接线

CP1W-CIF11 安装至 CP1E 之前，将背面的动作设定用拨动开关的 No.4 插针 OFF、其他都 ON。

针号	OFF	ON	设定内容
1	无	有 (两端)	终端电阻有无的选择
2	4 线式	2 线式	2 线式 / 4 线式的选择
3	4 线式	2 线式	同上
4	-	-	空
5	无 RS 控制 (常时接收)	有 RS 控制	RD 的有无 RS 控制的选择
6	无 RS 控制 (常时发送)	有 RS 控制	SD 的有无 RS 控制的选择

CP1W-CIF11 与 E5CC-T 的接线如下所示。



- (注) 1 最长传送距离：CP1W-CIF11 为 50m、CP1W-CIF21 为 500m。
 2 接线方法详情请参照《SYSMAC CP 系列 CP1E CPU 单元用户手册 硬件篇 (W479)》“附 -3-2 RS-422A/485 接线推荐示例”。

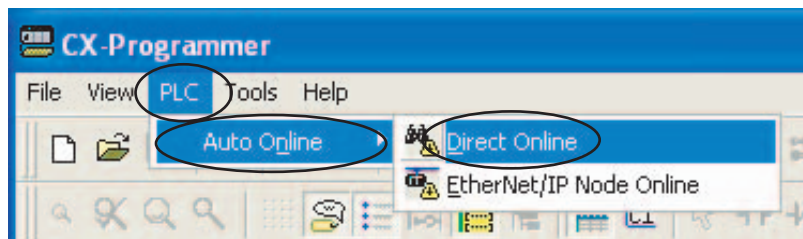
6-4-3 PLC 的设定

进行 CP1E 的通信设定，便于与 E5CC-T 通信。

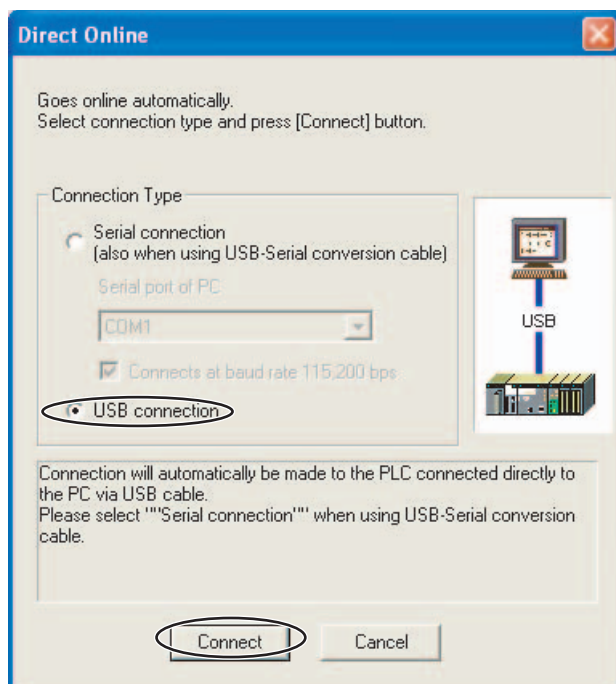
在设定过程中，PLC 动作将停止或再次接通电源，请确认不存在任何问题后进行设定。

● 与 PLC 的连接

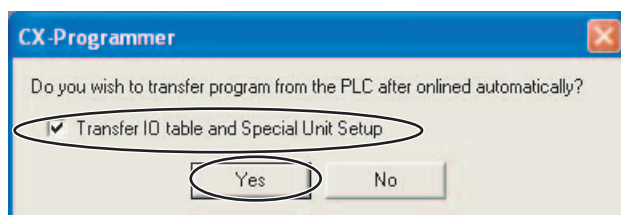
- (1) 用 USB 电缆连接电脑与 CP1E，启动 CX-Programmer。
- (2) 选择主菜单中的“PLC” - “Auto Online” - “Direct Online”。



- (3) 勾选“USB connection”，点击“Connect”按钮。



- (4) 勾选“Transfer IO table and Special Unit Setup”，点击“Yes”按钮。

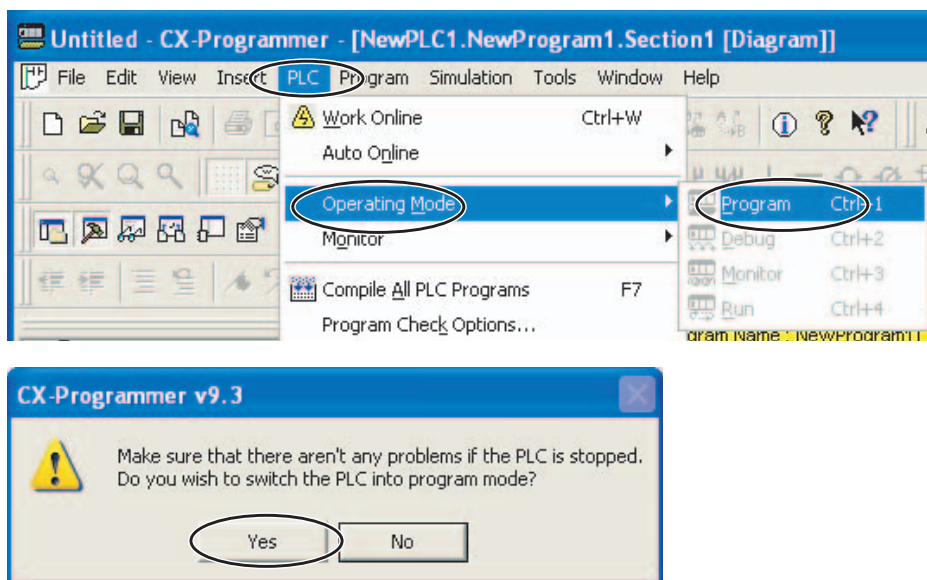


- (5) 显示传送结束后，点击“OK”。

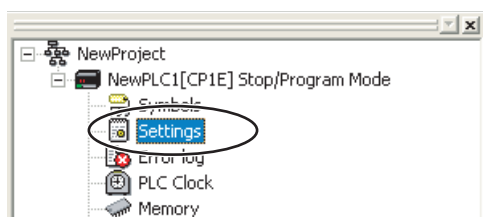


串行通信可选端口的通信设定

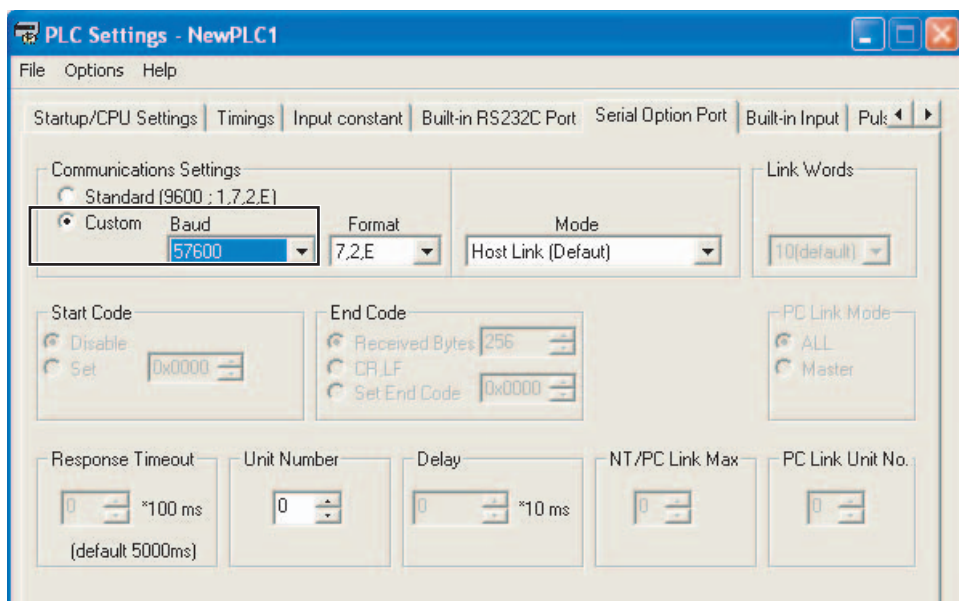
- (1) 将 PLC 的动作模式变为“PROGRAM mode”，以变更通信设定 (PLC 系统设定)。
选择主菜单中的“PLC” - “Operating Mode” - “Program”。显示确认画面后，点击“Yes”。



- (2) 双击“Settings”，显示 PLC 系统设定画面。



- (3) 点击“Serial Option Port”标签，勾选“Custom”，将通信速度设为“57600”。其他设定保持默认。



(注) 变更“unit number”时，请参照“6-2-7 通信节点编号”。

- (4) 从上图主菜单中选择“Options” – “Transfer to PLC”，传送设定内容。
关闭画面，再次接通 PLC 的电源。PLC 的设定到此结束。后面要确认动作，CX-Programmer 请保持在线状态。

6-4-4 E5□C-T的设定

设定无程序通信(或组合通信)。参数显示方法请参照“6-2 E5□C-T的设定”(组合通信时请参照“7-1-3 E5□C-T的设定”)。

假设通信之外的设定都已结束而进行如下说明。请确保使用的所有 E5 □ C-T 都为同一型号。型号不同则不能使用复制功能。

- (1) 将 No.1(E5CC-T) 的通信设定菜单中的“通信单位编号 (U-N \bar{o})”变为“1”，No.2 的“通信单位编号”变为“2”。其他通信设定不要改变，请保持为初始值。
No.1 的“通信单位编号”初始值为“1”，所以无需变更。
“通信单位编号”必须从 1 以连号设定。
为使更改值生效，请务必返回到操作菜单。

- (2) 变更 No.0 通信设定菜单中的以下参数。

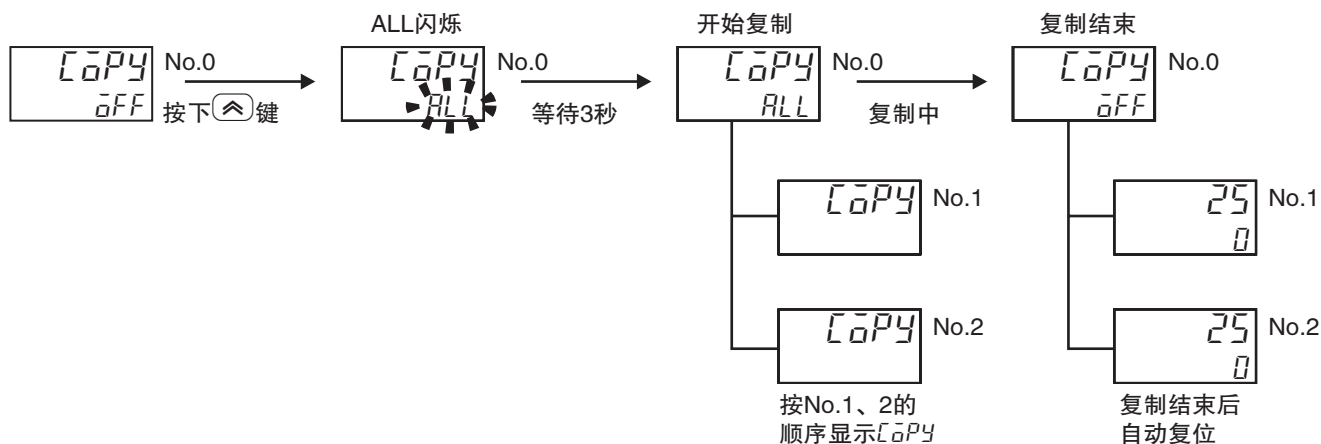
协议选择 (PSEL)	: F \bar{C} N5(三菱时设定为 M \bar{C} P4, 组合通信时设定为 E \bar{M} P)
通信单位编号 (U-N \bar{o})	: 0
通信波特率 (bP5)	: 57.6
发送数据等待时间 (Sdwt)	: 1
最大通信单位编号 (MAXU)	: 2

设定结束后也请勿返回操作菜单。

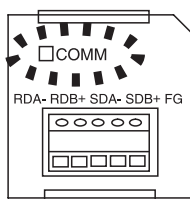
以上是假设通信之外的设定都已经结束的情况。进行通信之外的设定时，先进行通信之外的设定，通信设定放在最后。

- (3) 将 No.0 的设定复制到 No.1 和 No.2。
- 在 No.0 通信设定菜单中显示“复制 (C \bar{o} PY)”。
 - 按向上键选择“RLL”，等待 3 秒。为确认复制结束，请勿转至其他菜单或参数。如果已经转移，请重新显示“复制”。
 - PV 显示按 No.1、2 的顺序变为“C \bar{o} PY”，之后均复位。
 - 确认 No.0 的“复制”设定变为“ \bar{o} FF(复制结束)”后，No.0 返回操作菜单。

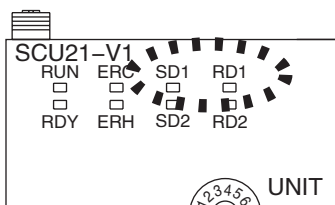
- (e) 无程序通信在此开始动作。确认 CP1W-CIF11 的“COMM”闪烁。
 使用 CJ1W-SCU21-V1 时，“SD1”“RD1”闪烁，使用 QJ71C24N-R4 时，CH1 的 SD、RD 闪烁。
 使用组合通信时，请变更主站 SP，确认各从站 SP 变为了相同的值。



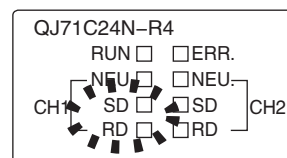
CP1W-CIF11



CJ1W-SCU21-V1



QJ71C24N-R4



连接三菱 PLC 时，在复制过程中串行通信单元的 ERR. 亮灯，请直接确认动作。ERR. 会在 PLC 重新启动时熄灭。

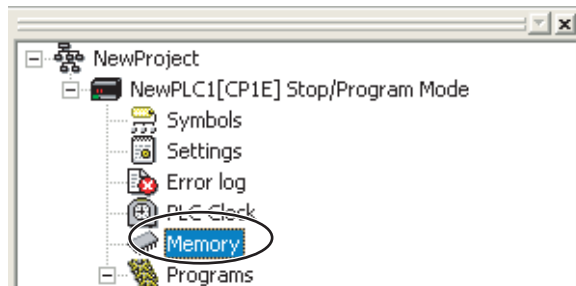
(注) 关于复制详情，请参照“6-2-9 复制”。

6-4-5 动作确认

E5□C-T设定点、RUN/RESET将变更，请确认不存在任何问题后再进行动作确认。

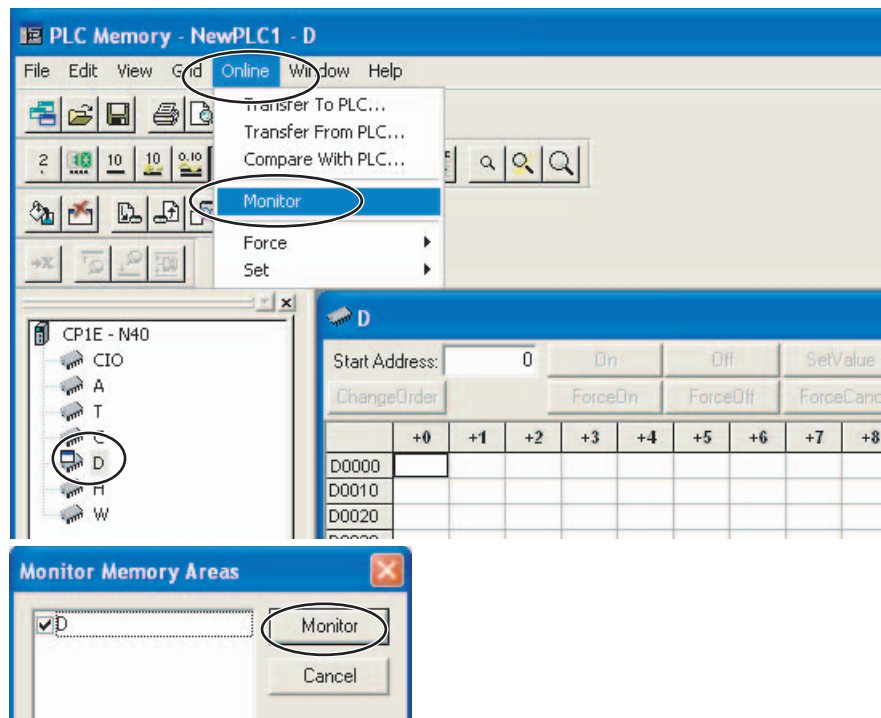
● 确认 E5CC-T 的监控值

- (1) 将 PLC 的动作模式变为“PROGRAM mode”，以变更 PLC 存储器。
执行“6-4-3 PLC 的设定”的“串行通信可选端口的通信设定”步骤(1)，转至程序模式。
- (2) 双击“Memory”，显示 PLC 存储器画面。

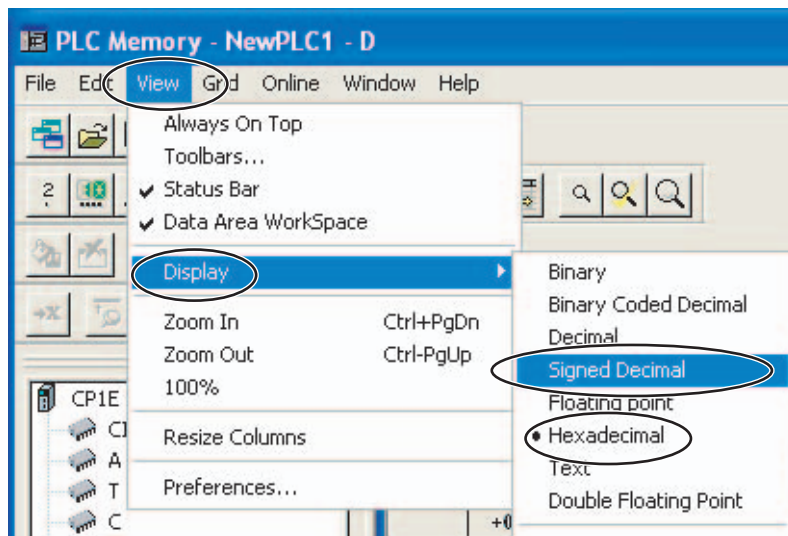


- (3) 监控 PLC 存储器画面。

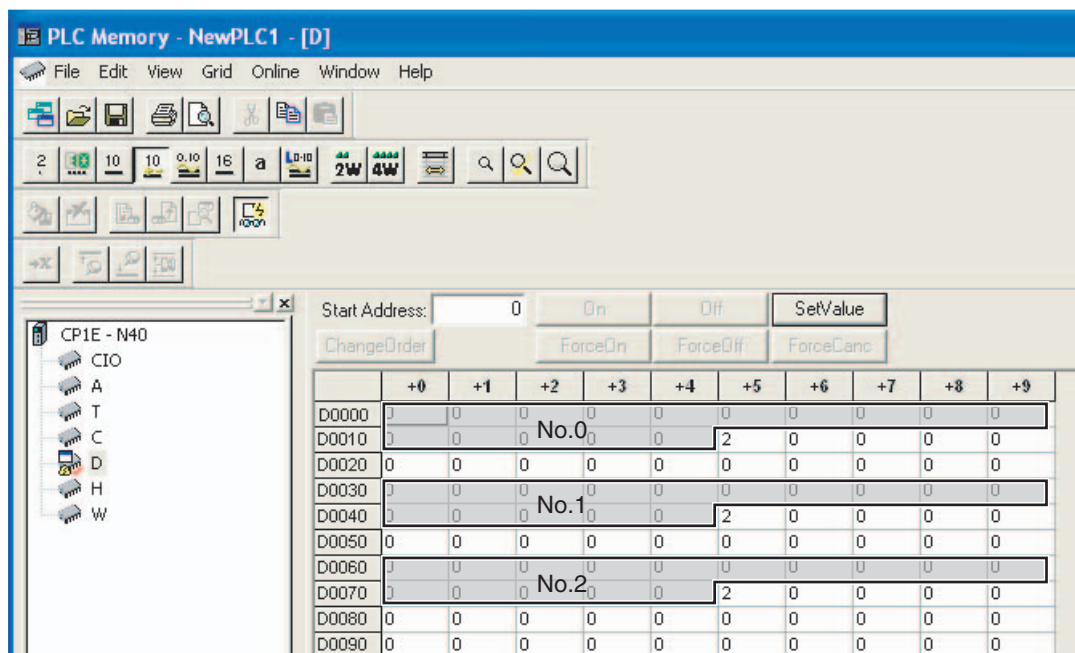
双击画面左边的“D”区，选择菜单的“Online” - “Monitor”。显示“Monitor Memory Areas”画面，点击“Monitor”。



- (4) 将 PLC 存储器的值变更为带符号的 10 进制数。
选择菜单中的“View” - “Display” - “Signed Decimal”。若选择“View” - “Display” - “Hexadecimal”，则返回 HEX 显示。



- (5) 确认 E5CC-T 的监控值。
确认监控值的区域，称为上载区域。
D0000 ~ D0024 为 No.0(E5CC-T)、D0070 ~ D0094 为 No.1、D0140 ~ D0164 为 No.2 的上载区域。



默认设定时，上载区域中设有以下参数。
请确认上载区域的值如下所示（“-”处无需确认）。

No.0	No.1	No.2	参数	值
D0000	D0070	D0140	响应标志 (固定)	0
D0001	D0071	D0141	通信状态 (固定)	0 和 1 交替显示
D0002	D0072	D0142	通信监控	-
D0003	D0073	D0143	状态 (高位侧)	-
D0004	D0074	D0144	状态 (低位侧)	-
D0005	D0075	D0145	状态 2(高位侧)	-
D0006	D0076	D0146	小数点位置监控	-
D0007	D0077	D0147	PV	PV *
D0008	D0078	D0148	当前 SP	-
D0009	D0079	D0149	加热器电流值 1 监控	-
D0010	D0080	D0150	MV 监控 (加热)	-
D0011	D0081	D0151	PID 组编号监控	-
D0012	D0082	D0152	程序 No. 监控	-
D0013	D0083	D0153	段 No. 监控	-
D0014	D0084	D0154	待机剩余时间监控	-
D0015	D0085	D0155	程序经过时间监控	-
D0016	D0086	D0156	程序剩余时间监控	-
D0017	D0087	D0157	段经过时间监控	-
D0018	D0088	D0158	段剩余时间监控	-
D0019	D0089	D0159	程序重复执行次数监控	-
...
D0024	D0094	D0164	空	-

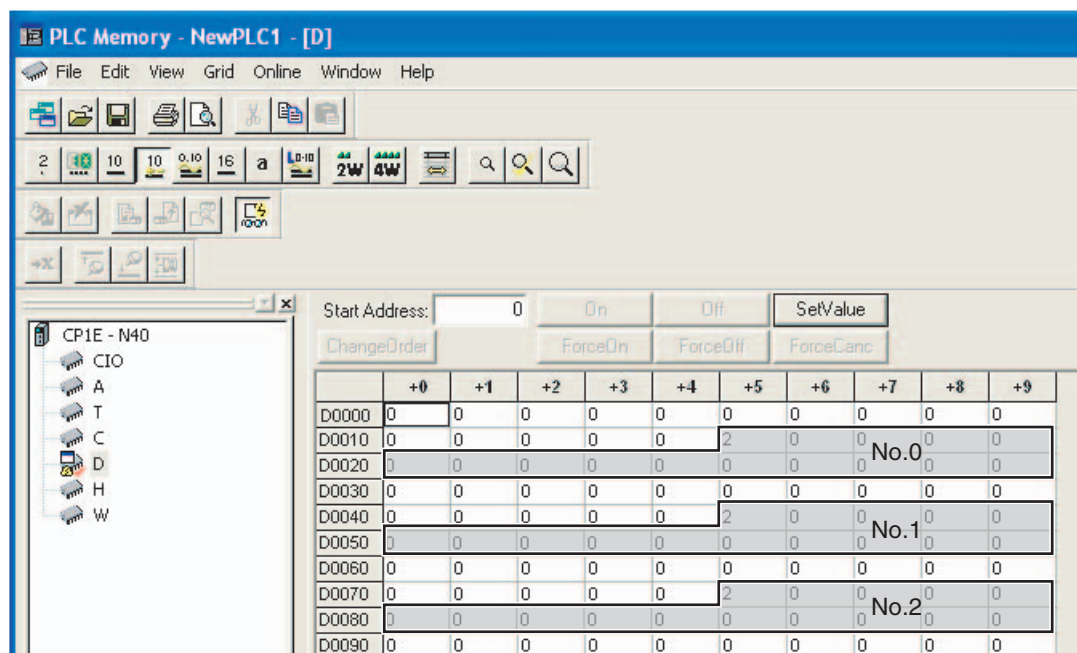
* 出厂未连接传感器时，E5CC-T 的 PV 显示为输入异常 (5ERR)，上载区域的当前值为“1320(528HEX)”。

变更 E5CC-T 的设定值

(1) 确认变更 E5CC-T 设定值的区域。

变更设定值的区域，称为下载区域。

D0025 ~ D0069 为 No.0(E5CC-T)、D0095 ~ D0139 为 No.1、D0165 ~ D0209 为 No.2 的下载区域。



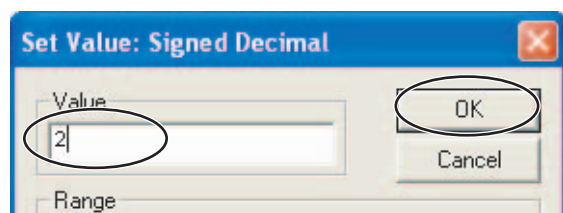
默认设定时，下载区域中设有以下参数。

No.0	No.1	No.2	参数	值
D0025	D0095	D0165	请求标志 (固定)	1 (0001 HEX)
D0026	D0096	D0166	动作指令代码 (固定)	0 (0000 HEX)
D0027	D0097	D0167	定值 SP	0 (0000 HEX)
D0028	D0098	D0168	PID1 比例带	80 (0050 HEX)
D0029	D0099	D0169	PID1 积分时间	233 (00E9 HEX)
D0030	D0100	D0170	PID1 微分时间	40 (0028 HEX)
D0031	D0101	D0171	程序 0 报警值 1	0 (0000 HEX)
D0032	D0102	D0172	程序 0 报警上限 1	0 (0000 HEX)
D0033	D0103	D0173	程序 0 报警下限 1	0 (0000 HEX)
D0034	D0104	D0174	程序 0 报警值 2	0 (0000 HEX)
D0035	D0105	D0175	程序 0 报警上限 2	0 (0000 HEX)
D0036	D0106	D0176	程序 0 报警下限 2	0 (0000 HEX)
D0037	D0107	D0177	加热器断线检测 1	0 (0000 HEX)
D0038	D0108	D0178	PV 输入偏移量	0 (0000 HEX)
D0039	D0109	D0179	等待区间	0 (0000 HEX)
D0040	D0110	D0180	待机时间	0 (0000 HEX)
D0041	D0111	D0181	程序 SP 偏移值	0 (0000 HEX)
D0042	D0112	D0182	程序 0 段 0SP	0 (0000 HEX)
D0043	D0113	D0183	程序 0 段 0 时间	0 (0000 HEX)
D0044	D0114	D0184	程序 0 段 1SP	0 (0000 HEX)
D0045	D0115	D0185	程序 0 段 1 时间	0 (0000 HEX)
D0046	D0116	D0186	程序 0 段 2SP	0 (0000 HEX)
D0047	D0117	D0187	程序 0 段 2 时间	0 (0000 HEX)
D0048	D0118	D0188	程序 0 段 3SP	0 (0000 HEX)
D0049	D0119	D0189	程序 0 段 3 时间	0 (0000 HEX)
D0050	D0120	D0190	程序 0 段 4SP	0 (0000 HEX)
D0051	D0121	D0191	程序 0 段 4 时间	0 (0000 HEX)
D0052	D0122	D0192	程序 0 段 5SP	0 (0000 HEX)
D0053	D0123	D0193	程序 0 段 5 时间	0 (0000 HEX)
D0054	D0124	D0194	程序 0 段 6SP	0 (0000 HEX)
D0055	D0125	D0195	程序 0 段 6 时间	0 (0000 HEX)
D0056	D0126	D0196	程序 0 段 7SP	0 (0000 HEX)
D0057	D0127	D0197	程序 0 段 7 时间	0 (0000 HEX)
D0058	D0128	D0198	程序 0 段 8SP	0 (0000 HEX)
D0059	D0129	D0199	程序 0 段 8 时间	0 (0000 HEX)
D0060	D0130	D0200	程序 0 段 9SP	0 (0000 HEX)
D0061	D0131	D0201	程序 0 段 9 时间	0 (0000 HEX)
...
D0069	D0139	D0209	空	

(2) 将下载区域初始化为 E5CC-T 的设定值。

下载区域值未被初始化，因此初始化为 E5CC-T 的设定值。

在 PLC 存储器画面双击 D0025(请求标志)，则显示如下内容。输入“2(下载区域初始化)”并点击“OK”。



(3) 确认下载区域初始化。

初始化完成后, D0000(响应标志) 变为 “1(正常结束)”、D0025(请求标志) 自动变为 “1(允许写入)”。请确认下载区域值已初始化为上表的值。

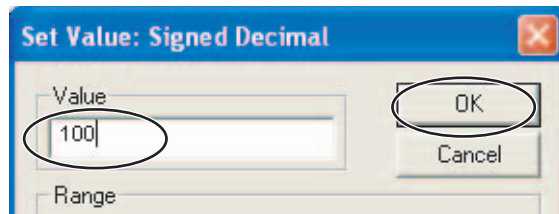
请对 No.1、2 进行同样的确认。

(4) 变更 No.0 的定值 SP。

在 PLC 存储器画面双击 D0027(定值 SP), 在 “值” 这栏输入 “100(64 HEX)” 并点击 “OK”。

请确认 D0000(响应标志) 保持 “1(允许写入)”, No.0 的 SV 显示为 “100”。

请对 No.1、2 进行同样的确认。



将 E5CC-T 切换为复位

(1) 将 PLC 存储器的值变更为 16 进制数。

在 PLC 存储器画面, 选择菜单的 “View” - “Display” - “Hexadecimal”。

(2) 复位 No.0。

将 E5CC-T 操作菜单中的 “运行 / 复位 (R-R)” 设为 “运行 (RUN)”。

(3) 将 No.0 切换为复位。

在 PLC 存储器画面, 确认 D0025(请求标志) 为 “0001(允许写入)”, 双击 D0026(动作指令代码), 输入 “0101 HEX(复位)”, 点击 “OK”。

D0026 变为 “0000”, D0000(响应标志) 保持 “0001(允许写入)”, No.0 的 E5CC-T 显示部的 “RST” 亮灯。

请对 No.1、2 进行同样的确认。

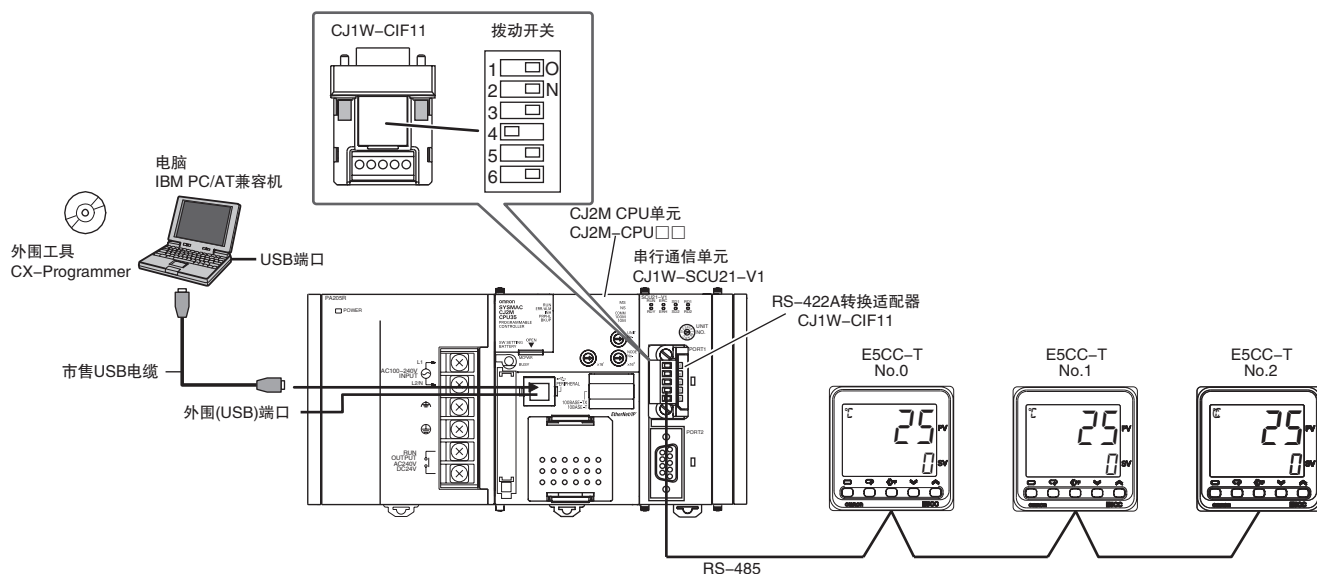
关于其他动作指令代码, 请参照 “6-3-4 动作指令代码”。

6-5 与 CJ 系列的连接

6-5-1 构成和步骤

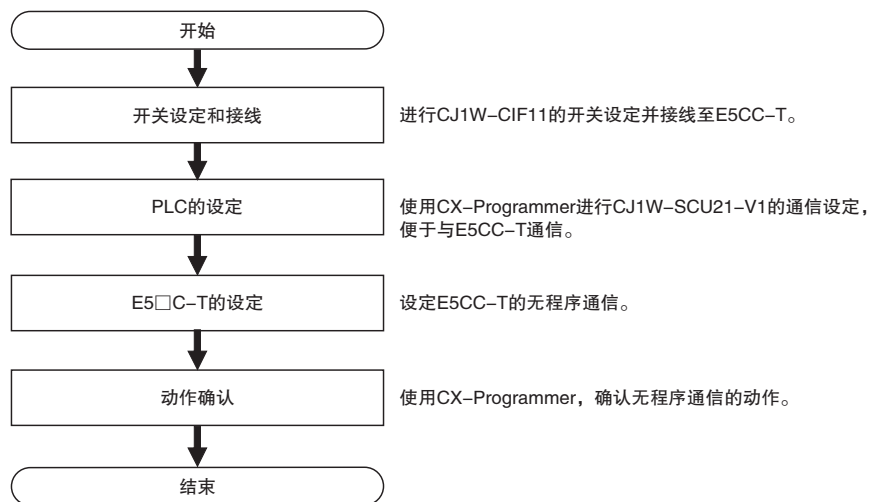
以下述构成为例，介绍设定方法和无程序通信的使用方法。

- E5CC-T 均使用同一型号 (型号不同则不能使用复制功能)。
- PLC 存储器使用 D0000 ~ D0209，分配的 E5CC-T 参数为默认设定。
- 市售 USB 电缆请使用 USB2.0 用 A 连接器 - B 连接器。



(注) CX-Programmer 和 USB 驱动程序的安装方法请参照《CX-Programmer 用户手册》(W446)。

使用步骤如下所示。

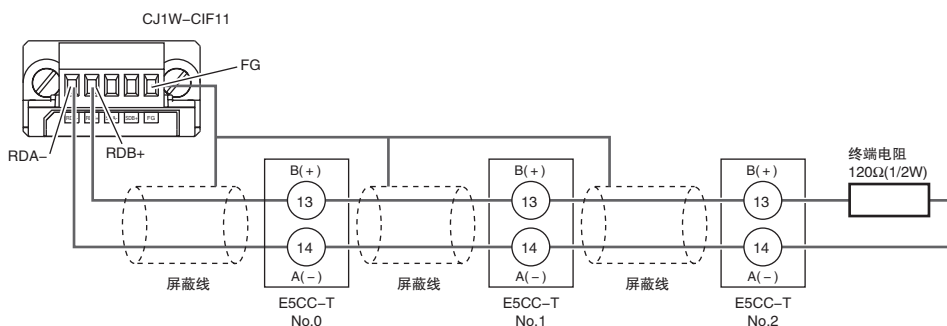


6-5-2 开关设定和接线

CJ1W-CIF11 安装至 CJ1W-SCU21-V1 之前，将背面罩盖内拨动开关的 No.4 插针 OFF、其他都 ON。

针号	OFF	ON	设定内容
1	无	有 (两端)	终端电阻有无的选择
2	4 线式	2 线式	2 线式 / 4 线式的选择
3	4 线式	2 线式	同上
4	-	-	空
5	无 RS 控制 (常时接收)	有 RS 控制	RD 的有无 RS 控制的选择
6	无 RS 控制 (常时发送)	有 RS 控制	SD 的有无 RS 控制的选择

CJ1W-CIF11 与 E5CC-T 的接线如下所示。



(注)1 最长传送距离为 50m。

2 接线方法详情请参考《SYSMAC CJ 系列 用户手册 安装篇 (W393)》的“附 -7 关于 RS-422A 转换适配器 (CJ1W-CIF11)”。

6-5-3 PLC 的设定

进行 CJ1W-SCU21-V1 的通信设定，便于与 E5CC-T 通信。

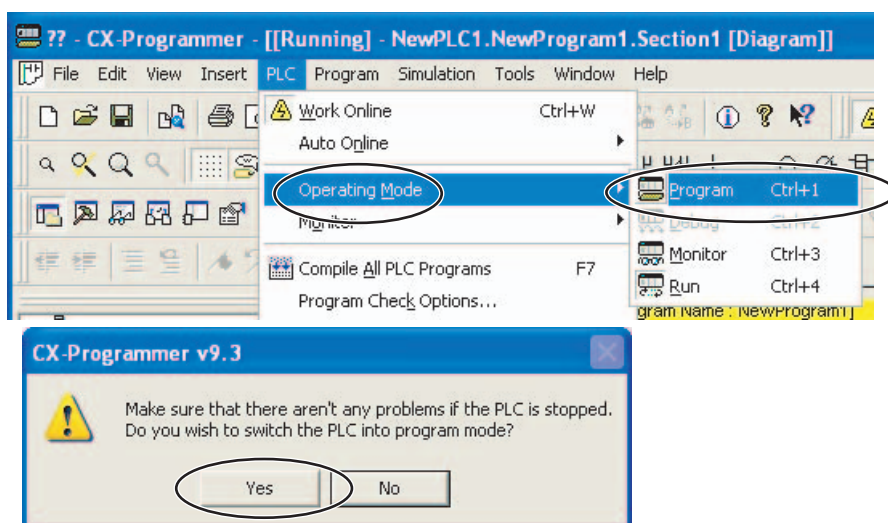
在设定过程中，PLC 动作将停止或再次接通电源，请确认不存在任何问题后进行设定。

与 PLC 的连接

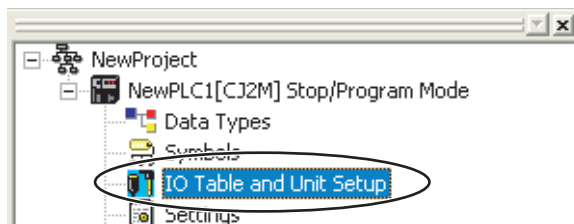
请参照“6-4-3 PLC 的设定”的“●与 PLC 的连接”。

串行通信单元 (以下称 SCU) 的通信设定

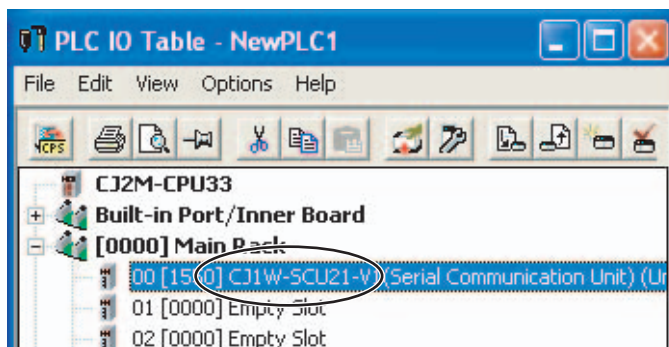
- (1) 将 PLC 的动作模式变为 “Program Mode”，以变更 SCU 的通信设定。
选择主菜单中的 “PLC” - “Operating Mode” - “Program”。显示确认画面后，点击 “Yes”。



- (2) 双击 “IO Table and Unit Setup”，显示 PLC 的 IO Table 画面。

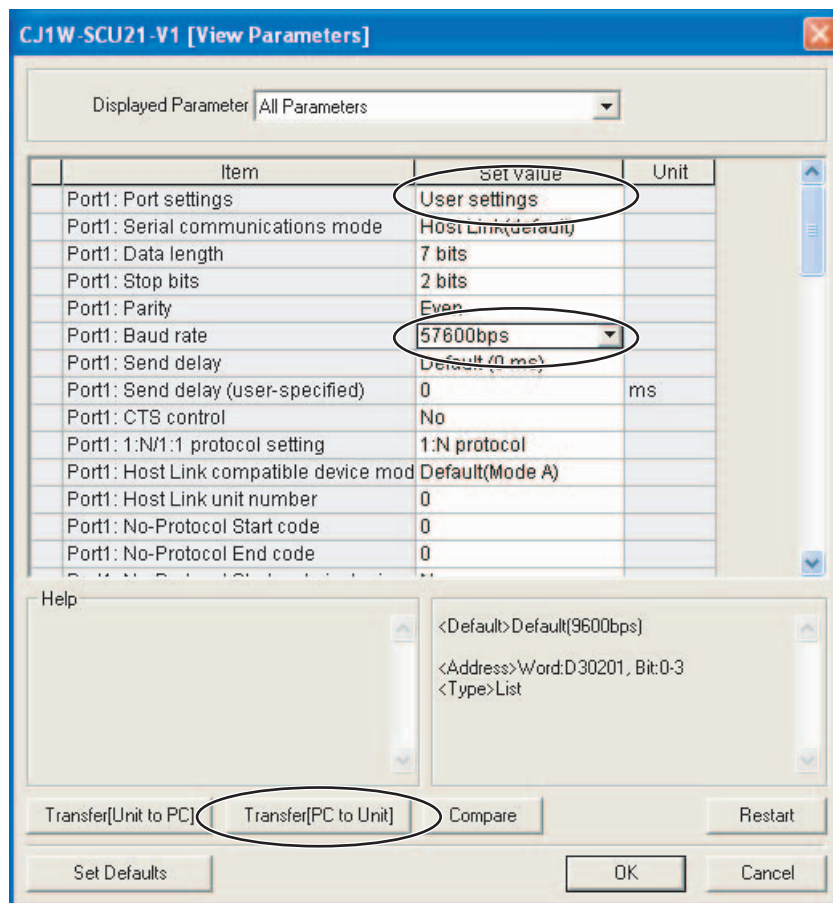


- (3) 双击 “CJ1W-SCU21-V1”，显示 CJ1W-SCU21-V1 的设定画面。



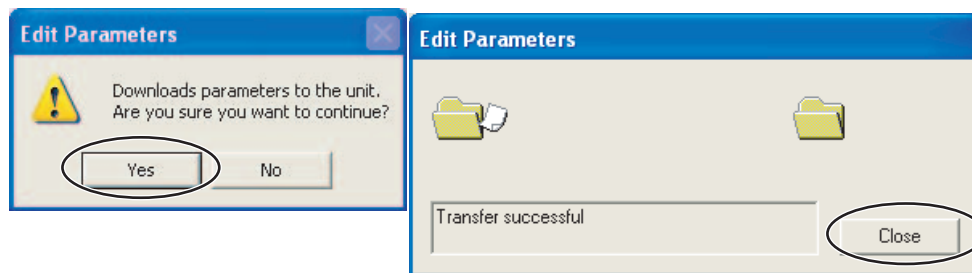
(4) 变更端口 1 的通信设定。

将“Port 1: Port settings”变为“User settings”，将“Port 1: Baud rate”变为“57600bps”，点击“Transfer [PC to Unit]”。其他设定保持默认值。

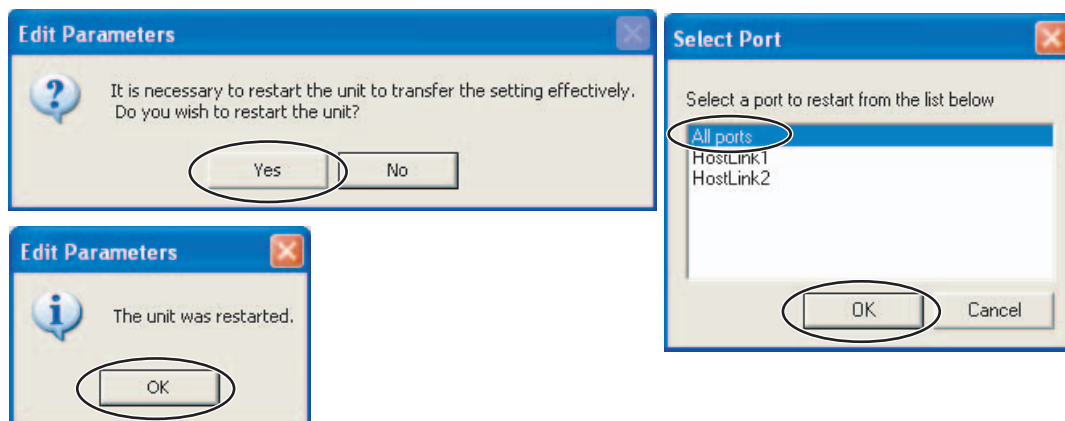


(注) 变更“unit number”时，请参照“6-2-7 通信节点编号”。

点击“Yes”传送设定，显示传送结束，点击“Close”。



点击 “Yes” 重启单元，选择 “All ports” 并点击 “OK”。
在重启完成画面点击 “OK”。PLC 的设定到此结束。后面要确认动作，CX-Programmer 请保持在线状态。



6-5-4 E5□C-T的设定

设定无程序通信。进行 “6-4-4 E5□C-T的设定”。

6-5-5 动作确认

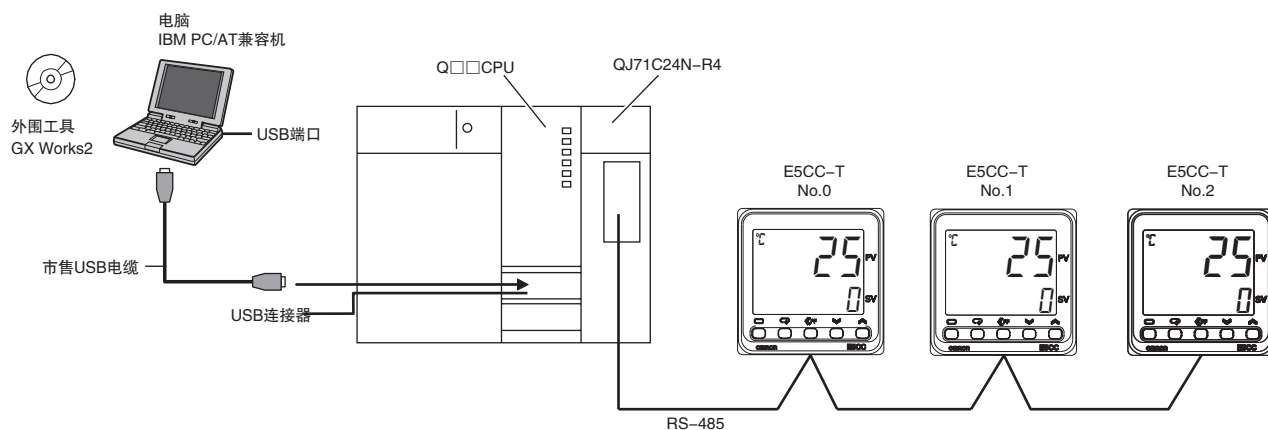
进行 “6-4-5 动作确认”。

6-6 与 MELSEC-Q 系列的连接

6-6-1 构成和步骤

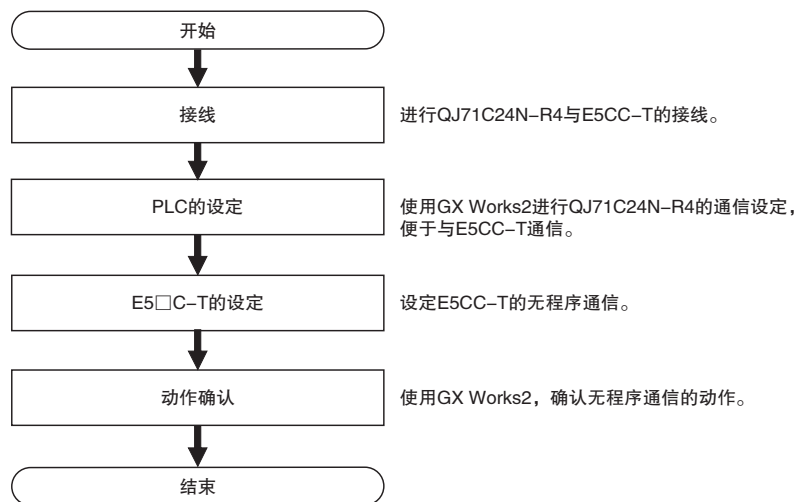
以下述构成为例，介绍设定方法和无程序通信的使用方法。

- E5CC-T 均使用同一型号 (型号不同则不能使用复制功能)。
- PLC 存储器使用 D0 ~ D209，分配的 E5CC-T 参数为默认设定。
- 市售 USB 电缆请使用 USB2.0 用 A 连接器 -B 连接器。



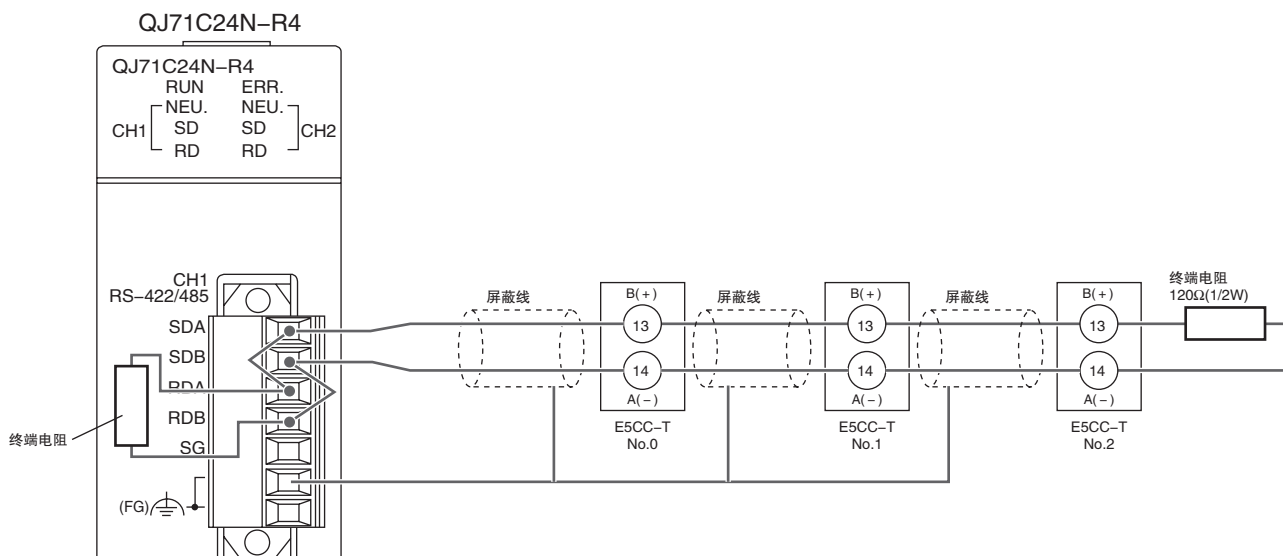
(注) GX Works2 的安装方法请参照《GX Works2 安装步骤书》(BCN-P5713)，USB 驱动程序的安装方法请参照《GX Works2 Version 1 操作手册 (共通篇)》(SH-080932CHN)。

使用步骤如下所示。



6-6-2 接线

QJ71C24N-R4 与 E5CC-T 接线如下所示。



(注) 1 终端电阻的合成电阻值须大于 $54\ \Omega$ 。

2 最长传送距离为 500m。

3 接线方法详情请参照《Q 适用串行通信单元用户手册(基本篇)》(SH-080238C)的“3.3 RS-422/485 接口规格”“4.4.2 RS-422/485 接口的连接方法”。

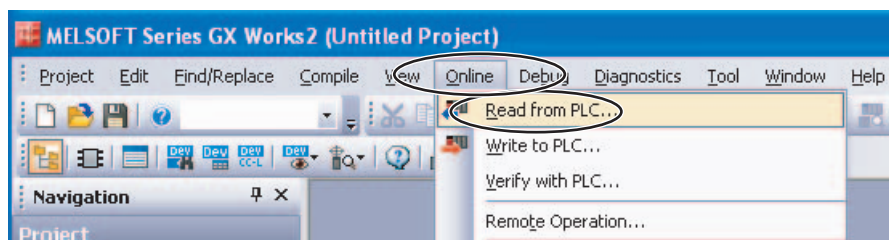
6-6-3 PLC 的设定

进行 QJ71C24N-R4 的通信设定，便于与 E5CC-T 通信。

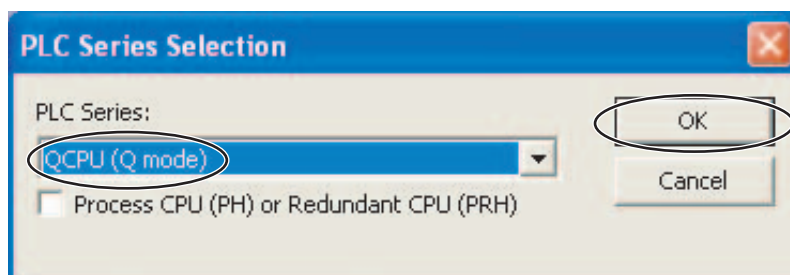
在设定过程中，PLC 动作将停止或再次接通电源，请确认不存在任何问题后进行设定。

与 PLC 的连接

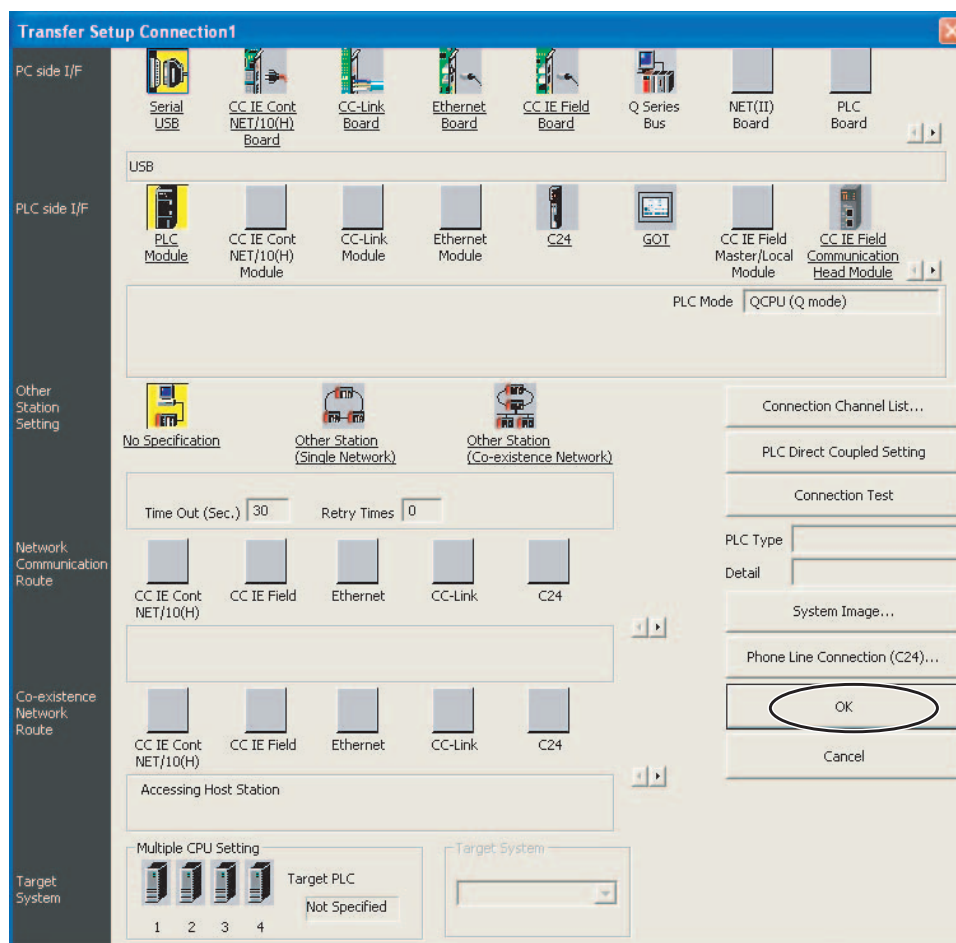
- (1) 用 USB 电缆连接电脑与 Q-CPU，启动 GX Works2。
- (2) 选择主菜单中的“Online” - “Read from PLC”。



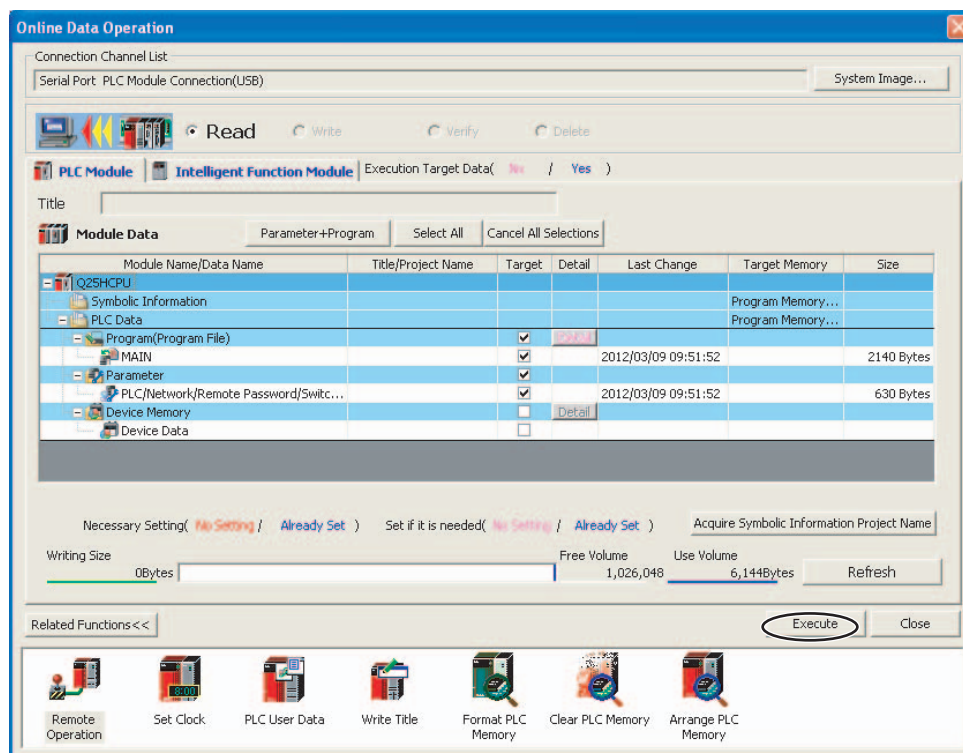
- (3) 选择“QCPU (Q mode),”并点击“OK”。



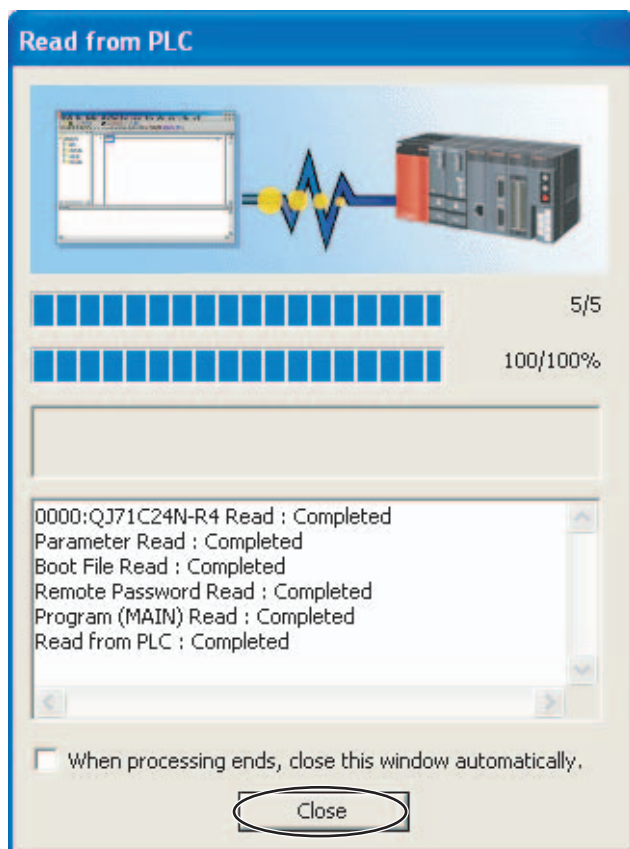
(4) 点击“OK”。



(5) 点击“Execute”。

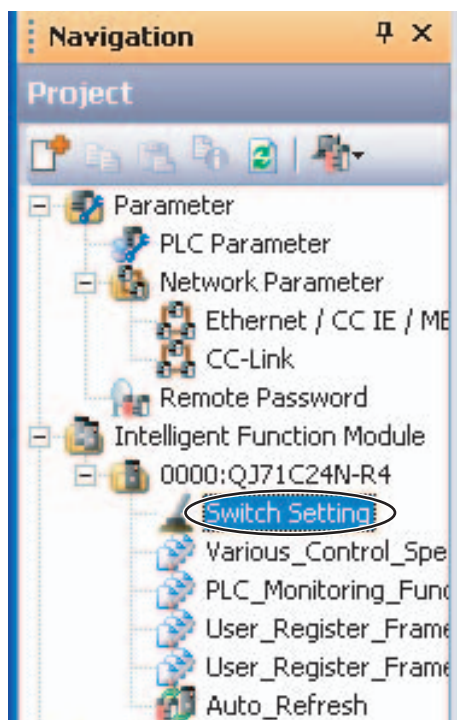


- (6) 设定值读取完成后，点击“Close”，关闭上述画面。



串行通信单元的通信设定

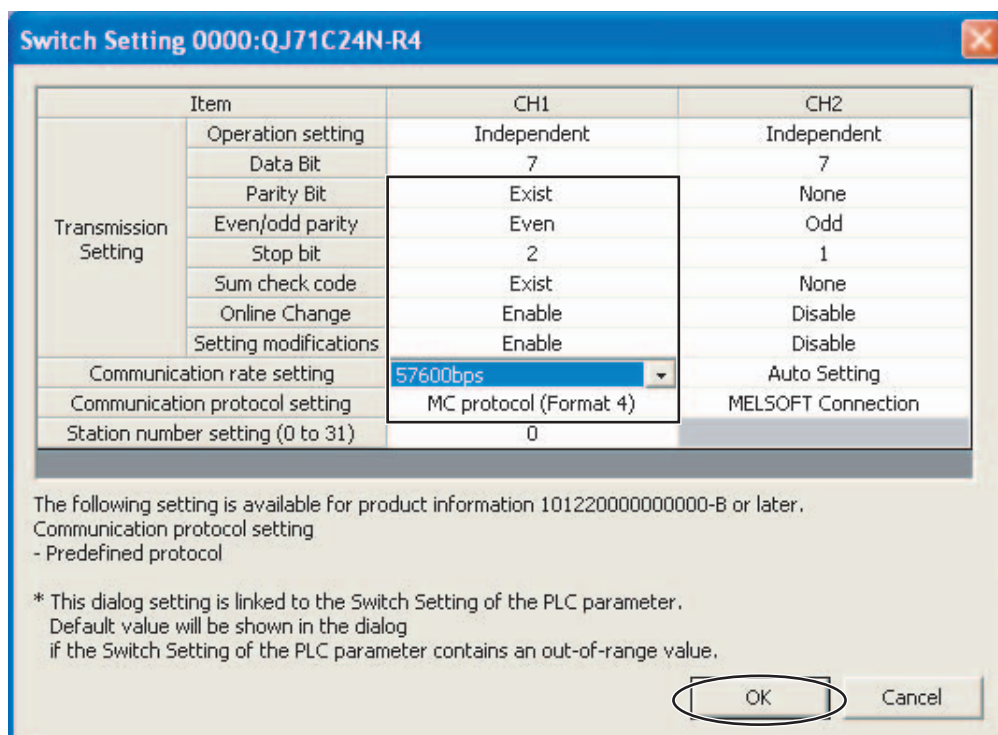
- (1) 双击“Switch Setting”，显示通信设定画面。



(2) 变更 CH1 的通信设定。

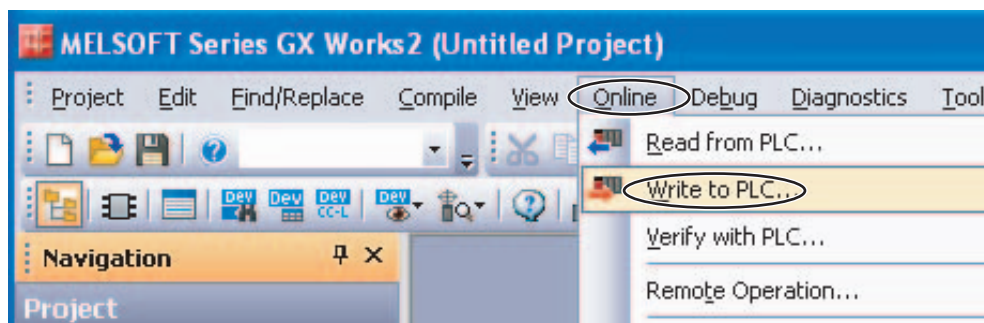
变更以下设定并点击“OK”。其他设定保持默认值。

- 校验位 : 有
- 奇数 / 偶数校验 : 偶数
- 终止位 : 2
- 总和校验码 : 有
- 运行过程中写入 : 允许
- 设定变更 : 允许
- 通信波特率设定 : 57600bps(需在变更通信协议设定后进行)
- 通信协议设定 : MC 协议 (格式 4)



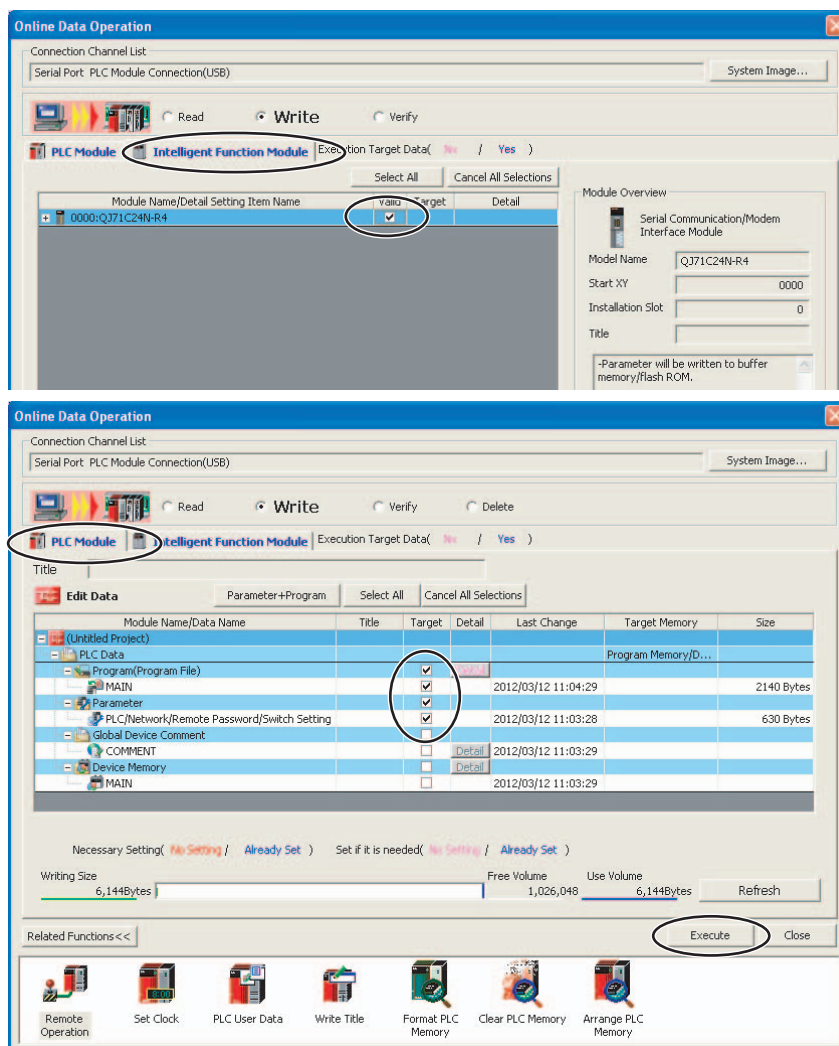
(注) 变更“局号设定”时，请参照“6-2-7 通信节点编号”。

(3) 选择“Online” – “Write to PLC”，显示设定值写入画面。



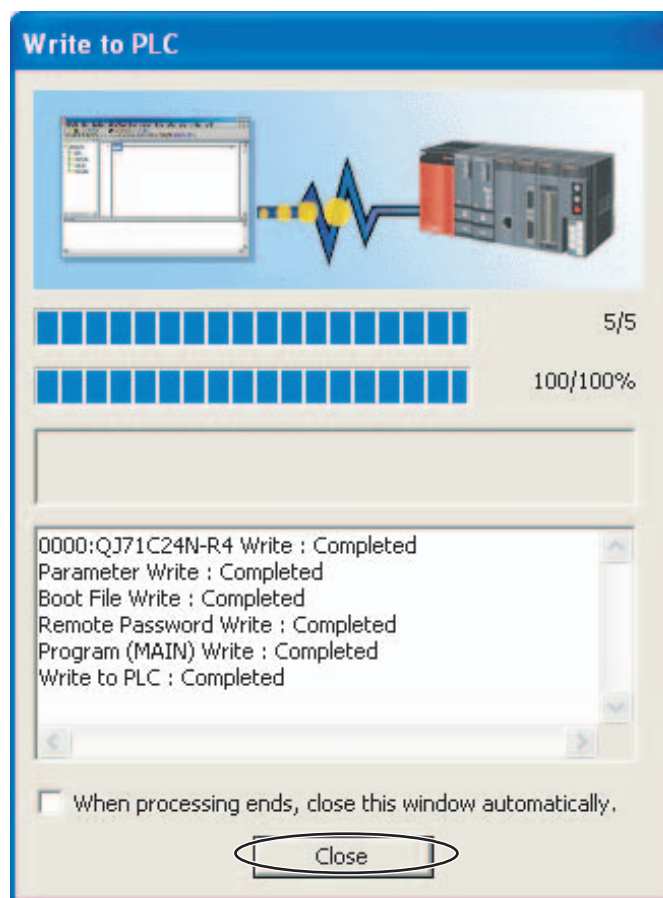
(4) 将设定值写入 PLC。

选择“Intelligent Function Module”标签，勾选串行通信单元的“Valid”。接着选择“PLC Module”标签，勾选参数的“Target”，点击“Execute”。



(5) 将设定值写入 PLC。

以下画面显示前后会显示几个确认画面，全部点击“**Yes**”，或点击“**Yes to All**”。
显示以下画面后点击“**Close**”，关闭写入画面，再次接通 PLC 的电源。
PLC 的设定到此结束。后面要确认动作，GX Works2 请保持在线状态。



6-6-4 E5□C-T的设定

设定无程序通信。进行“6-4-4 E5□C-T的设定”。

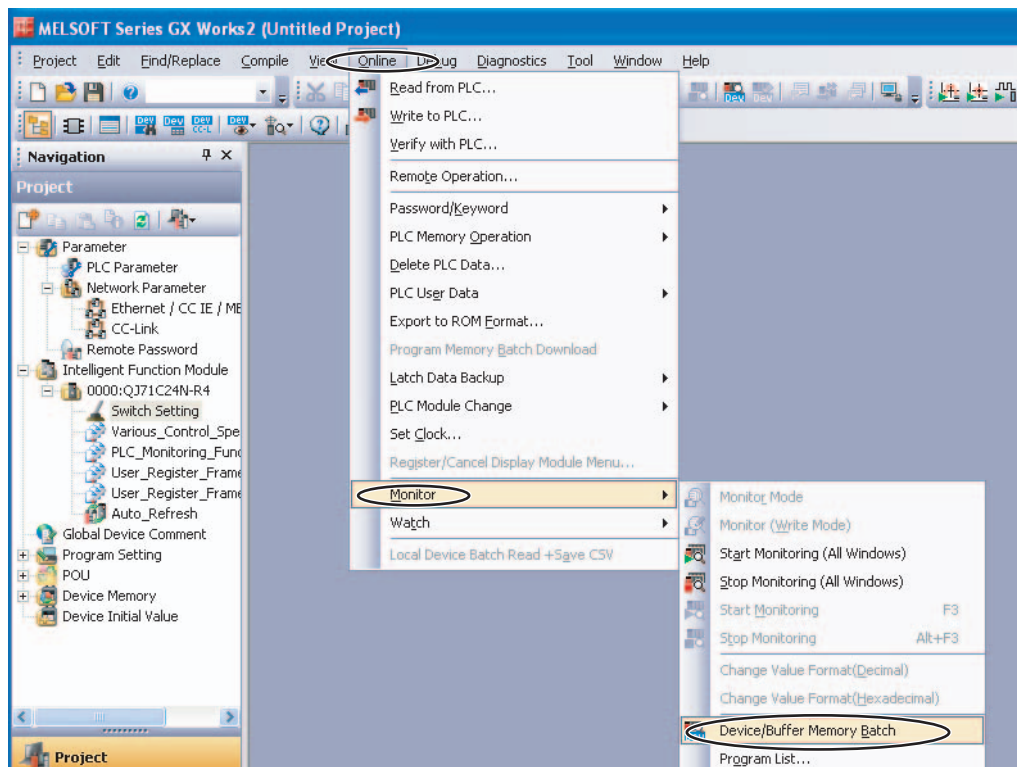
6-6-5 动作确认

E5□C-T定值SP、RUN/RESET将变更，请确认不存在任何问题后再进行动作确认。

● 确认 E5CC-T 的监控值

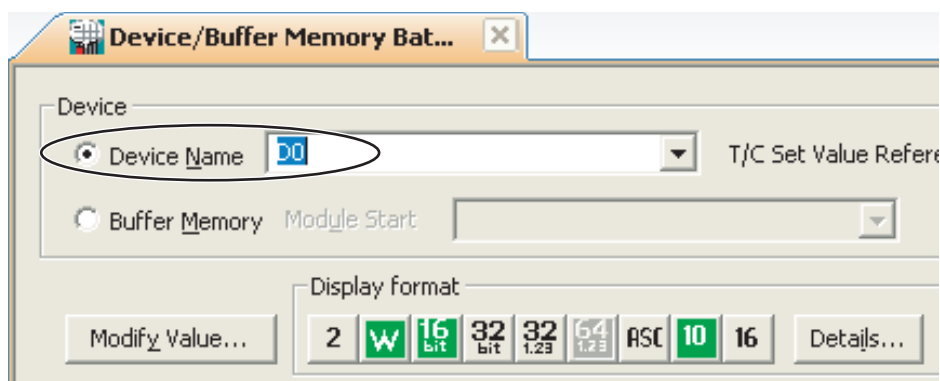
(1) 显示 PLC 存储器画面。

选择“Online” - “Monitor” - “Device/Buffer Memory Batch Monitor”。



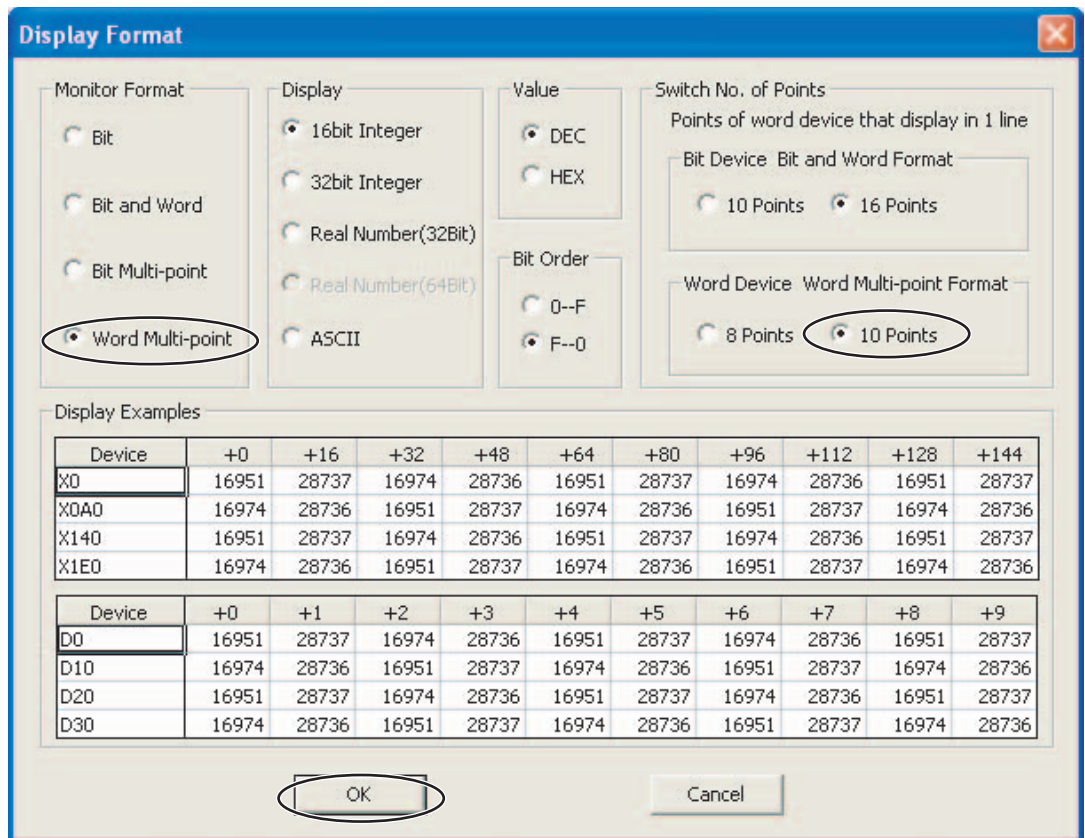
(2) 监控 PLC 存储器画面。

在“Device Name”中输入“D0”，按下电脑的“Enter”键，则开始监控“D0”。



- (3) 变更为 10 进制数，以使值的确认更简单。

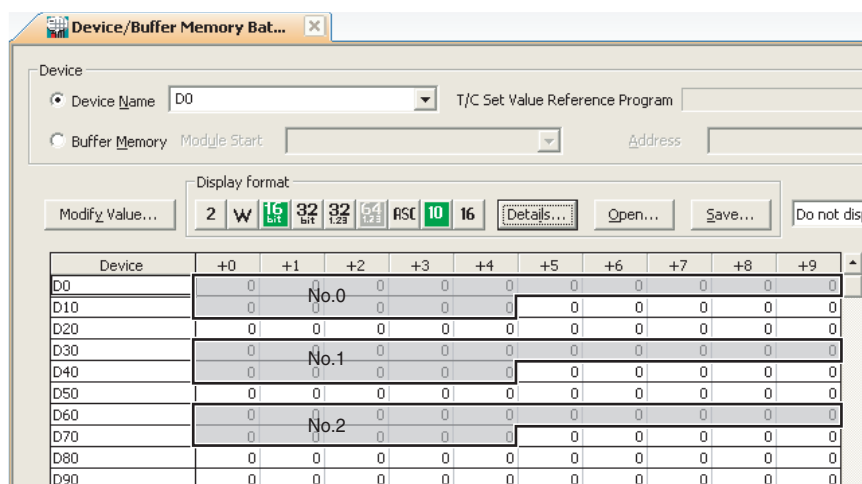
点击上述画面的“Display Format”，勾选监控形式的“Word Multi-point”和字元件字多点形式的“10 Points”，然后点击“OK”。



- (4) 确认 E5CC-T 的监控值。

确认监控值的区域，称为上载区域。

D0 ~ D24 为 No.0(E5CC-T) 的上载区域、D70 ~ D94 为 No.1 的上载区域、D140 ~ D164 为 No.2 的上载区域。



默认设定时，上载区域中设有以下参数。
请确认上载区域的值如下所示（“-”处无需确认）。

No.0	No.1	No.2	参数	值
D0000	D0070	D0140	响应标志 (固定)	0
D0001	D0071	D0141	通信状态 (固定)	0 和 1 交替显示
D0002	D0072	D0142	通信监控	-
D0003	D0073	D0143	状态 (高位侧)	-
D0004	D0074	D0144	状态 (低位侧)	-
D0005	D0075	D0145	状态 2(高位侧)	-
D0006	D0076	D0146	小数点位置监控	-
D0007	D0077	D0147	PV	PV *
D0008	D0078	D0148	当前 SP	-
D0009	D0079	D0149	加热器电流值 1 监控	-
D0010	D0080	D0150	MV 监控 (加热)	-
D0011	D0081	D0151	PID 组编号监控	-
D0012	D0082	D0152	程序 No. 监控	-
D0013	D0083	D0153	段 No. 监控	-
D0014	D0084	D0154	待机剩余时间监控	-
D0015	D0085	D0155	程序经过时间监控	-
D0016	D0086	D0156	程序剩余时间监控	-
D0017	D0087	D0157	段经过时间监控	-
D0018	D0088	D0158	段剩余时间监控	-
D0019	D0089	D0159	程序重复执行次数监控	-
...
D0024	D0094	D0164	空	-

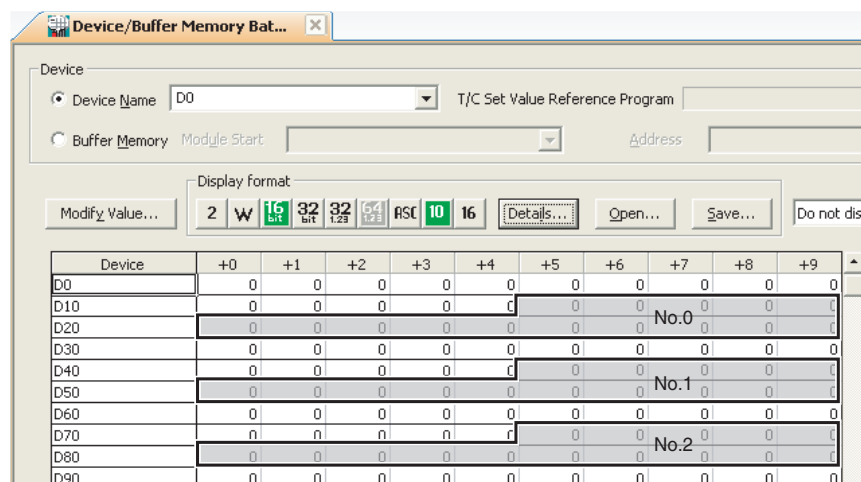
* 出厂未连接传感器时，E5CC-T 的 PV 显示为输入异常 (5.ERR)，上载区域的当前值为 “1320(528HEX)”。

● 变更 E5CC-T 的设定值

(1) 确认变更 E5CC-T 设定值的区域。

变更设定值的区域，称为下载区域。

D25 ~ D69 为 No.0(E5CC-T) 的下载区域、D95 ~ D139 为 No.1 的下载区域、D165 ~ D209 为 No.2 的下载区域。



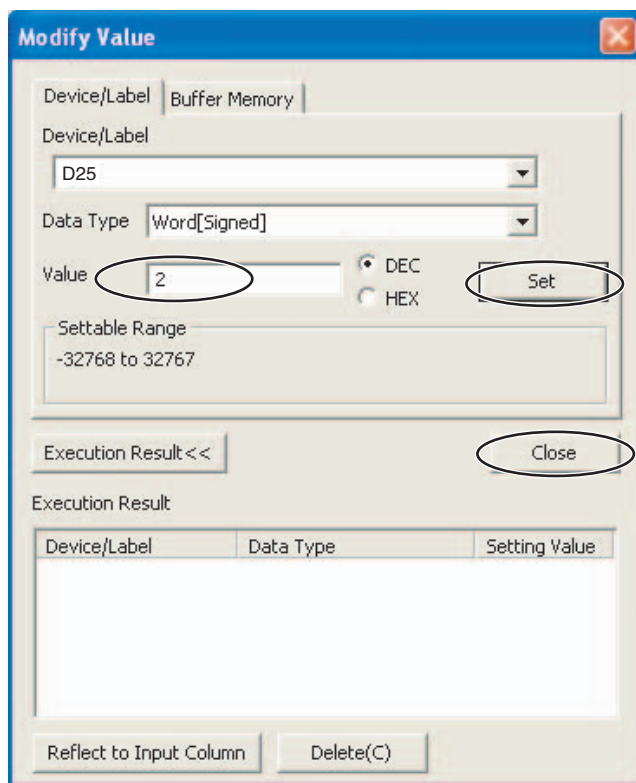
默认设定时，下载区域中设有以下参数。

No.0	No.1	No.2	参数	值
D0025	D0095	D0165	请求标志 (固定)	1 (0001 HEX)
D0026	D0096	D0166	动作指令代码 (固定)	0 (0000 HEX)
D0027	D0097	D0167	定值 SP	0 (0000 HEX)
D0028	D0098	D0168	PID1 比例带	80 (0050 HEX)
D0029	D0099	D0169	PID1 积分时间	233 (00E9 HEX)
D0030	D0100	D0170	PID1 微分时间	40 (0028 HEX)
D0031	D0101	D0171	程序 0 报警值 1	0 (0000 HEX)
D0032	D0102	D0172	程序 0 报警上限 1	0 (0000 HEX)
D0033	D0103	D0173	程序 0 报警下限 1	0 (0000 HEX)
D0034	D0104	D0174	程序 0 报警值 2	0 (0000 HEX)
D0035	D0105	D0175	程序 0 报警上限 2	0 (0000 HEX)
D0036	D0106	D0176	程序 0 报警下限 2	0 (0000 HEX)
D0037	D0107	D0177	加热器断线检测 1	0 (0000 HEX)
D0038	D0108	D0178	PV 输入偏移量	0 (0000 HEX)
D0039	D0109	D0179	等待区间	0 (0000 HEX)
D0040	D0110	D0180	待机时间	0 (0000 HEX)
D0041	D0111	D0181	程序 SP 偏移值	0 (0000 HEX)
D0042	D0112	D0182	程序 0 段 0SP	0 (0000 HEX)
D0043	D0113	D0183	程序 0 段 0 时间	0 (0000 HEX)
D0044	D0114	D0184	程序 0 段 1SP	0 (0000 HEX)
D0045	D0115	D0185	程序 0 段 1 时间	0 (0000 HEX)
D0046	D0116	D0186	程序 0 段 2SP	0 (0000 HEX)
D0047	D0117	D0187	程序 0 段 2 时间	0 (0000 HEX)
D0048	D0118	D0188	程序 0 段 3SP	0 (0000 HEX)
D0049	D0119	D0189	程序 0 段 3 时间	0 (0000 HEX)
D0050	D0120	D0190	程序 0 段 4SP	0 (0000 HEX)
D0051	D0121	D0191	程序 0 段 4 时间	0 (0000 HEX)
D0052	D0122	D0192	程序 0 段 5SP	0 (0000 HEX)
D0053	D0123	D0193	程序 0 段 5 时间	0 (0000 HEX)
D0054	D0124	D0194	程序 0 段 6SP	0 (0000 HEX)
D0055	D0125	D0195	程序 0 段 6 时间	0 (0000 HEX)
D0056	D0126	D0196	程序 0 段 7SP	0 (0000 HEX)
D0057	D0127	D0197	程序 0 段 7 时间	0 (0000 HEX)
D0058	D0128	D0198	程序 0 段 8SP	0 (0000 HEX)
D0059	D0129	D0199	程序 0 段 8 时间	0 (0000 HEX)
D0060	D0130	D0200	程序 0 段 9SP	0 (0000 HEX)
D0061	D0131	D0201	程序 0 段 9 时间	0 (0000 HEX)
...
D0069	D0139	D0209	空	

(2) 将下载区域初始化为 E5CC-T 的设定值。

下载区域值未被初始化，因此初始化为 E5CC-T 的设定值。

在元件存储器画面双击“D25(请求标志)”，则显示以下内容。输入“2(下载区域初始化)”，依次点击“Set”、“Close”。



(3) 确认下载区域初始化。

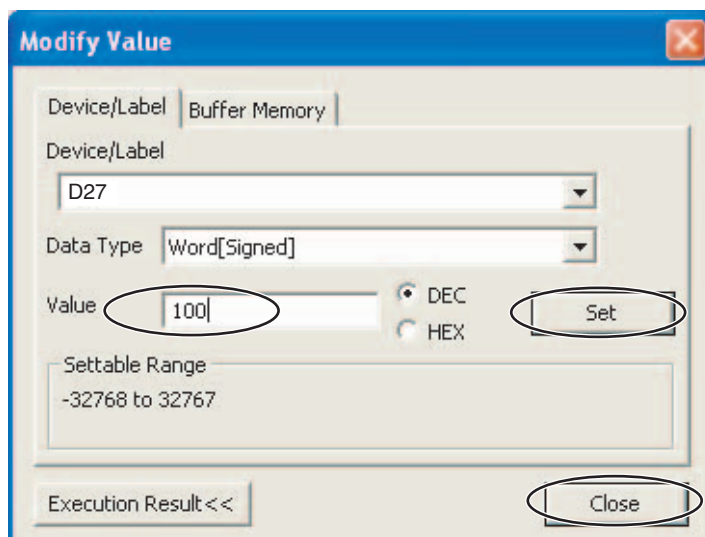
初始化完成后，D0(响应标志)变为“1(正常结束)”、D25(请求标志)自动变为“1(允许写入)”。请确认下载区域值已初始化为上表的值。

请对 No.1、2 进行同样的确认。

(4) 变更 No.0 的定值 SP。

在元件存储器画面双击 D27(定值 SP)，在“Value”一栏输入“100(64 HEX)”并依次点击“Set”、“Close”。请确认 D0(响应标志)为“1(允许写入)”，No.0 的 SV 显示为“100”。

请对 No.1、2 进行同样的确认。



将 E5CC-T 切换为复位

(1) 运行 No.0。

将 E5CC-T 操作菜单中的 “运行 / 复位 (R-R)” 设为 “运行 (RUN)”。

(2) 将 No.0 切换为复位。

在元件存储器画面，D25(请求标志)为“1(允许写入)”时，双击“D26(动作指令代码)”。输入值之前，勾选“HEX”，输入“0101 hex(复位)”，依次点击“Set”、“Close”。D26变为“0”，D0(响应标志)保持“1(允许写入)”，No.0的E5CC-T显示部的“RST”亮灯。请对No.1、2进行同样的确认。

关于其他动作指令代码，请参照“6-3-4 动作指令代码”。

7

组合通信

本章介绍了E5□C-T的组合通信。

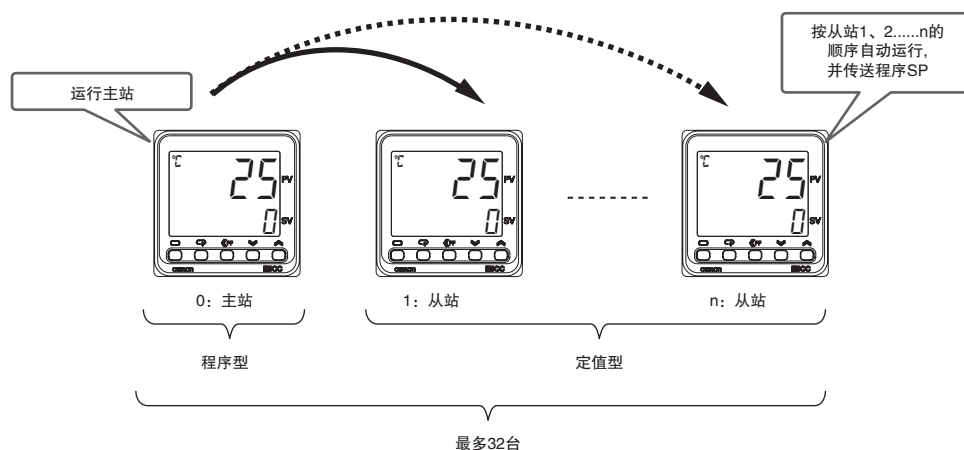
7-1 组合通信	7-2
7-1-1 概要	7-2
7-1-2 接线	7-2
7-1-3 E5□C-T的设定	7-3
7-2 组合通信的动作	7-5
7-3 故障诊断	7-6

7-1 组合通信

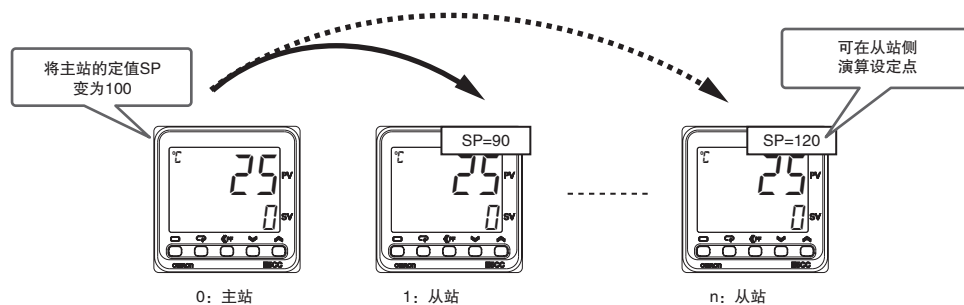
7-1-1 概要

组合通信是指利用RS-485连接多个E5□C-T,并同时变更定值SP、程序SP的传送与RUN/RESET的功能。变更主站(通信单位编号0)的定值SP、程序SP的传送或RUN/RESET,用RS-485连接的从站(通信单位编号1之后)的设定或RUN/STOP将自动变更。SP传送时,仅主站由E5□C-T构成、从站由E5□C构成时可使用。也可在从站侧扩大比例,增大偏移量。也可将主站设定复制到各从站。

· 传送程序 SP 时 (程序 SP 模式)



· 传送定值 SP 时 (定值 SP 模式)

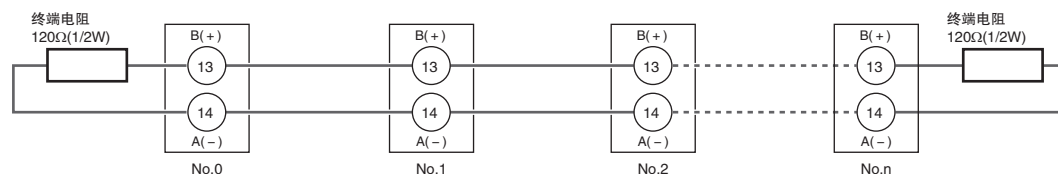


- (注) 1 使用组合通信时,所有E5□C-T/E5□C的输入类型和小数点位置(使用模拟输入时)必须为相同值。小数点位置不同则不会正常动作。
- 2 “复位时动作”为“定值控制时”,SP模式状态将与运行/复位连动并自动变化。运行时变为程序SP模式,复位时变为定值SP模式。

7-1-2 接线

E5□C-T之间的接线如下所示。

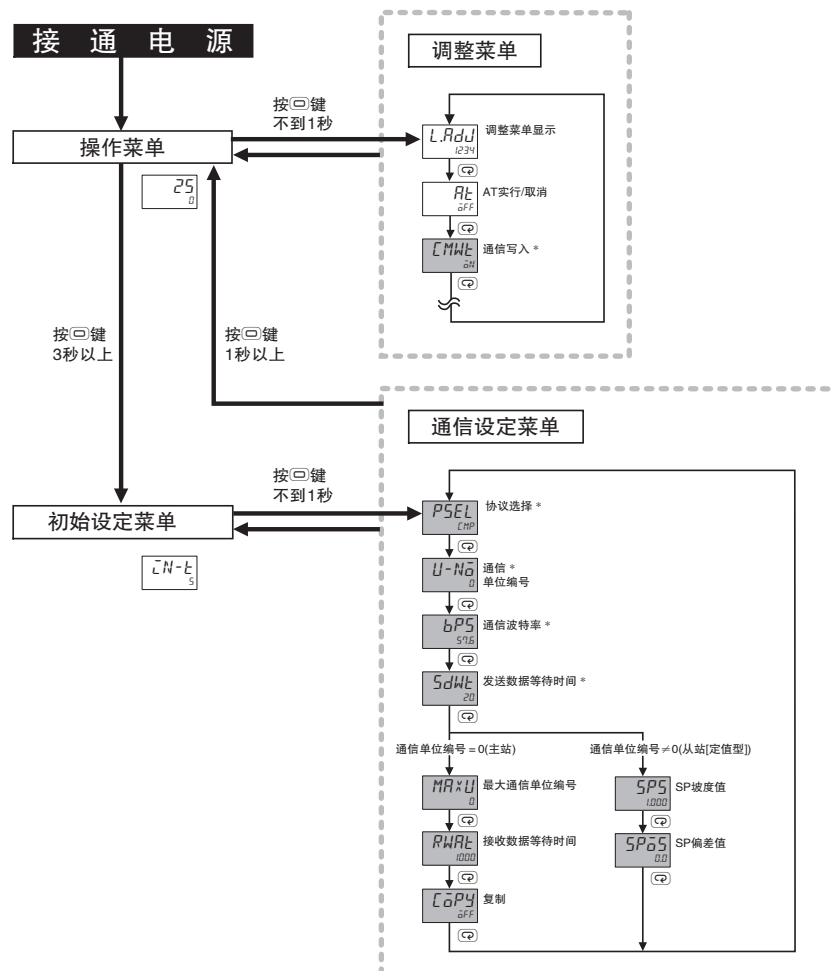
E5CC-T/EC-T/AC-T



7-1-3 E5□C-T的设置

组合通信中使用的参数，为下面灰色显示位置。“协议选择”设为“CMP”，则显示参数(包含部分一直显示的参数)。

以下介绍SP演算的参数。其他参数与无程序通信共用，请参照“6-2 E5□C-T的设置”。此外，使用组合通信时，所有E5□C-T的输入类型和小数点位置(使用模拟输入时)必须为相同值。小数点位置不同则不会正常动作。



* 无论“协议选择”设定如何，都显示参数。

(注) 不显示通信设定菜单的“通信数据位”“通信终止位”“通信奇偶校验”。

SP 演算 (仅限定值型)

相对主站的定值 SP 或程序 SP，在从站侧可进行以下演算。从站演算仅在运行中进行。此外，演算结果超过设定点极限时，不写入从站。

运行中：从站 SP = 主站 SP × SP 坡度值 + SP 偏差值

停止中：从站 SP = 主站 SP

通信设定菜单

显示条件：“协议选择”为“EMP”，“通信单位编号”≠“0(主站)”

参数名称	字符	设定范围	单位	默认值
SP 坡度值	SP5	0.001 ~ 9.999	无	1.000
SP 偏差值	SPa5	温度输入：-199.9 ~ 999.9 模拟输入：-1999 ~ 9999 *	EU	0.0

* 小数点位置取决于“小数点位置”设定。

7-2 组合通信的动作

仅定值 SP 或程序 SP 和 RUN/RESET 能从主站向从站传送。

若在主站变更 SP 和 RUN/RESET，变更值则传送到通信单位编号 1 到最大通信单位编号的从站。主站仅在运行中传送变更值，若转至初始设定菜单则无法传送。

在传送至各从站的过程中，即使再次变更 RUN/RESET，也不会正确反映。请务必在向所有从站传送完成后变更 RUN/RESET。

菜单		组合通信
操作、程序设定、调整、PID 设定、 手动、监控 / 设定项目、保护	设定区域 0	动作
初始设定、通信设定、高级功能设定、校正	设定区域 1	停止

组合通信时，主站按从站 1、2……的顺序传送，各从站间 SP 或 RUN/RESET 的传送中，最大发生 30ms 的时间差。因此，响应快的控制系统中，从站有时不能与主站同时响应。通过组合通信进行程序 SP 的传送时，请在考虑因时间差造成的动作延迟的基础上使用。

主站向从站通信失败时，重试 2 次，还是无法通信时，处理将转移到下一从站。因此，关于是否已正确传送，请确认各从站 SP 或“STOP”显示。

● 例外处理

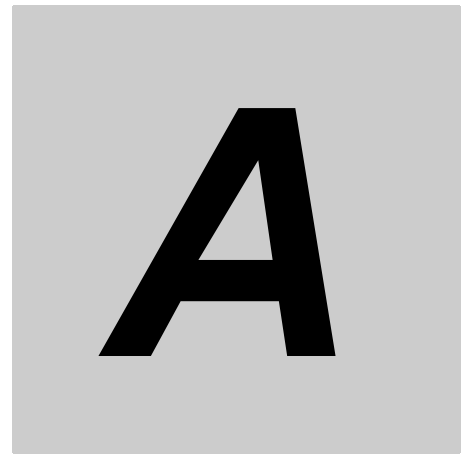
从站	<ul style="list-style-type: none"> · 停止中不进行 SP 演算。 · 下列情形时，不受理主站的传送。 <ul style="list-style-type: none"> · 主站 SP 或 SP 演算结果超过从站设定点极限时 · “通信写入” OFF 时 · 事件输入中分配了 RUN/STOP 切换时 (受理 SP 的变更)。 · 连续 3 次发生通信错误时
----	--

7-3 故障诊断

组合通信可能产生的故障及对策如下所示。

故障现象	原因与对策	参考页码
有 SP 或 RUN/STOP 未变更的从站 (通信单位编号 ≠ 0)	相应从站的接线错误	7-2
	相应从站的通信设定错误 · “协议选择”未变为“EMP” · “通信单位编号”与其他从站重复 · “通信波特率”与其他从站不同 · “最大通信单位编号”未设为“通信单位编号”的最大值 · “通信写入”为“OFF”	7-3
	◆ RUN/STOP 未变更时 相应从站的事件输入中设有 RUN/STOP	7-5
	◆ SP 未变更时 主站 SP 或其 SP 演算结果超过相应从站设定极值	7-4 7-5
所有从站 SP 或 RUN/STOP 未更新	主站 (通信单位编号 0) 的接线错误	7-2
	主站的通信设定错误 · “协议选择”未变为“EMP” · “通信单位编号”未变为 0 · “通信波特率”与从站“通信波特率”不同 · “最大通信单位编号”未设为“通信单位编号”的最大值	7-3
SP 不演算	· “SP 坡度值”“SP 偏差值”的设定错误 · 从站停止中 (设定区域 1), 在主站变更了 SP	7-4
有 SP 或 RUN/STOP 未变更的情况	可能有干扰。请在通信线路两端连接终端电阻	7-2

(注) 关于其他原因, 请参照“A-2 故障诊断”。



附录

A-1 ASCII 码表	A-2
A-2 故障诊断	A-3

A-1 ASCII 码表

b8								
b7	0	0	0	0	1	1	1	1
b6	0	0	1	1	0	0	1	1
b5	0	1	0	1	0	1	0	1

b8	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1
← 偶数奇偶校验				0	0	0	0
				0	0	0	1
				0	0	1	0
				0	0	1	1
				0	1	0	0
				0	1	0	1
				0	1	1	0
				0	1	1	1
				1	0	0	0
				1	0	0	1
				1	0	1	0
				1	0	1	1
				1	1	0	0
				1	1	0	1
				1	1	1	0
				1	1	1	1

R \ C	0	1	2	3	4	5	6	7
	0	NUL	DLE	SPACE	0	@	P	'
1	SOH	DC1	!	1	A	Q	a	q
2	STX	DC2	”	2	B	R	b	r
3	ETX	DC3	#	3	C	S	c	s
4	EOT	DC4	\$	4	D	T	d	t
5	ENQ	NAK	%	5	E	U	e	u
6	ACK	SYN	&	6	F	V	f	v
7	BEL	ETB	'	7	G	W	g	w
8	BS	CAN	(8	H	X	h	x
9	HT	EM)	9	I	Y	i	y
A	LF	SUB	*	:	J	Z	j	z
B	VT	ESC	+	;	K	[k	{
C	FF	FS	,	<	L	\	l	
D	CR	GS	-	=	M]	m	}
E	SO	RS	.	>	N	^	n	~
F	SI	US	/	?	O	_	o	DEL

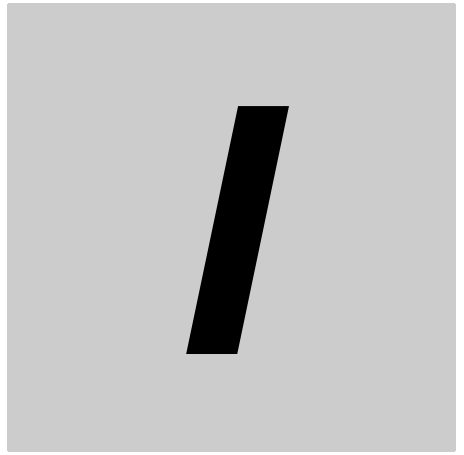
A-2 故障诊断

可能发生故障前

数字式控制器不能正常动作时，请在委托修理前先确认以下事项。确认后仍然无法正常运行时，请通过本公司的营业部门将数字式控制器寄回。

【现象】无法通信 / 通信出错

内容	确认事项	参照页
通信的接线错误。	请正确接线。	1-3
通信的接线脱落。	请牢固接线，用螺丝固定。	-
通信电缆断线。	请更换电缆。	-
通信电缆过长。	RS-485 总长最大为 500m。	1-3
使用了不当的通信电缆。	通信电缆请使用屏蔽双绞线 AWG24 ~ AWG18(横截面积 0.205mm ² ~ 0.823mm ²)。	1-3
同一传输线路上连接的通信设备数量超过了规定值。	使用 RS-485，采用 1:N 连接时，包括上位设备在内，可连接的台数最多为 32 台。	1-3
传输线路的两端未指定终端站。	请设定、安装终端电阻。此时，E5 □ C-T 侧的终端站使用 120 Ω (1/2W) 的终端电阻，与上位设备侧终端电阻的合成电阻值须大于 54 Ω。	1-3
未向主机供电。	请施加规定的电源电压。	-
未向通信变换器 (K3SC 等) 供电。	请施加电源电压。	-
主机、上位设备以及同一传输线路上的其他设备的通信波特率和通信方式不一致。	请使通信波特率、协议、数据位、终止位、奇偶校验一致。	1-2
主机的单元号和指令帧所指定的单元号不同。	请使单元号一致。	2-2 4-2
主机和同一传输线路上其他设备的单元号重复。	请避免单元号重复。	1-3
上位设备的程序出错。	使用线路监控器检查指令。	-
接收到本设备的响应之前，上位设备作为无响应而检测到异常。	请给主机设定较短的发送数据等待时间。 请延长上位设备的响应等待时间。	1-4
发送统一广播后，上位设备作为无响应而检测到异常。	进行统一广播时，主机无响应。	2-2 2-18 4-2 4-13
接收到主机的响应之前，上位设备已发送了下一个指令。	传送指令后请务必读取响应。(统一广播时除外)	-
接收到主机的响应后到上位设备发送下一个指令的时间间隔过短。	接收到响应后，请至少间隔 2ms 后再发送指令。	1-3
接通或切断主机的电源时，传输线路会不稳定，上位设备将此作为数据读入。	初次发送指令前及切断主机电源后，请使上位设备的接收缓冲器初始化。	-
由于环境干扰的影响，通信数据发生异常。	请降低通信波特率后再试一次。 请使通信电缆远离干扰源。 请将通信电缆更换为带屏蔽的双绞线。 尽量缩短通信电缆，避免采用迂回布线或绕成圈状来处理过长的电缆。 由于会引起感应干扰，请避免将通信电缆与电源电缆平行布线。 难以避免干扰时，请考虑采用光电接口。	-



索引

索引

Numerics

2 字节模式	5-2
4 字节模式	5-2

A

ASCII 码表	A-2
----------------	-----

B

BCC	2-2, 2-3
变量区域	4-7
变量区域读出 (CompoWay/F)	2-7, 2-8
变量区域复合读出 (CompoWay/F)	2-11
变量区域复合写入 (CompoWay/F)	2-12
变量区域 (设定范围) 一览 (CompoWay/F)	3-2
变量区域 (设定范围) 一览 (Modbus)	5-2
变量区域写入 (CompoWay/F)	2-7, 2-9

C

传输步骤	1-3
CompoWay/F	1-2, 2-1, 3-1
从站地址	4-2
CRC-16	4-2, 4-3
错误代码	4-5

D

单字	3-2
地址	4-7
地址 (CompoWay/F)	2-7
动作指令 (CompoWay/F)	2-7, 2-17
动作指令代码	6-20
动作指令 (Modbus)	4-12
读出变量 (多个)(Modbus)	4-8

E

ETX	2-2
-----------	-----

F

发送数据等待时间	1-4, 1-5, 6-7
FINS	1-2
服务详情 (CompoWay/F)	2-8
服务详情 (Modbus)	4-8
服务一览	2-7
复制	6-15

G

功能代码	4-2
功能一览	4-6
关于版本	10
故障诊断	A-3
故障诊断 (无程序通信操作时)	6-21
故障诊断 (无程序通信时的复制)	6-16
故障诊断 (组合通信)	7-6

H

回波测试 (CompoWay/F)	2-7, 2-16
回波测试 (Modbus)	4-6, 4-14

J

节点编号	2-2
接口	1-3
接收数据等待时间	6-10
结束代码示例 (CompoWay/F)	2-4
接线	1-3

K

控制器状态读出	2-7, 2-15
---------------	-----------

L

类型代码 (变量类型)	2-6
链接数据 (区域类型和开始地址)	6-8

M

MC 协议 (格式 4)	6-6, 6-9
Modbus	1-2, 4-1

P

PDU 构成	2-6
PLC	6-5

Q

请求标志	6-18
区域定义	2-6

R

RS-485	1-3
--------------	-----

S

上位链接 (FINS)	6-6, 6-9
上载 / 下载设定	6-11
设定值 (Modbus)	4-7
双字	3-2
数据	4-2
数据格式 (Modbus)	4-2
数据格式 (CompoWay/F)	2-2
SID	2-2
SP 演算	7-4
STX	2-2

T

通信波特率	1-5, 1-4, 6-7
通信单位编号	1-4, 1-5, 6-7
通信方式	1-2
通信规格	1-2
通信监控	6-17
通信节点编号	6-10
通信奇偶校验	1-4, 1-5
通信设定操作	1-4
通信设定项目	1-4, 1-5
通信数据 (CompoWay/F)	2-4, 3-1
通信数据 (Modbus)	5-1
通信数据位	1-4, 1-5
通信写入	6-17
通信协议	1-4
通信终止位	1-4, 1-5

W

无程序通信	6-3
无程序通信的动作领域	6-19
无程序通信的动作确认	6-20
无响应	4-5

X

响应标志	6-19
响应代码一览 (CompoWay/F)	2-22
响应帧 (CompoWay/F)	2-3
响应帧	4-4
写入变量 (单一 / 动作指令) (Modbus)	4-12
写入变量 (多个) (Modbus)	4-10
写入模式	6-20
协议选择	1-5, 6-6

Y

元素数量 (CompoWay/F)	2-7
元素数量 (Modbus)	4-7

Z

指令文本	2-2
指令帧 (CompoWay/F)	2-2
指令帧	4-2
状态	3-31, 5-18
状态 2	3-32
主体属性读出 (CompoWay/F)	2-7, 2-14
子地址	2-2
组合通信	7-2
最大通信单位编号	6-7

